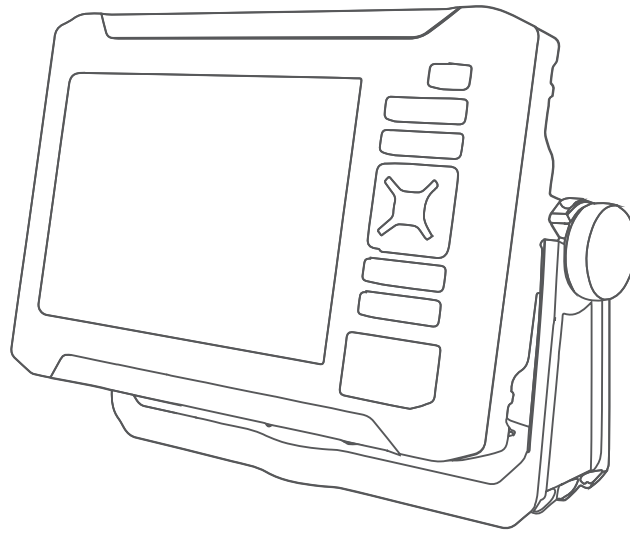


GARMIN®



ECHOMAP™ UHD2 5X/7X

คู่มือการใช้งาน

© 2022 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

สงวนลิขสิทธิ์ ตามกฎหมายลิขสิทธิ์ ห้ามทำสำเนาข้อมูลนี้ไม่ว่าจะบางส่วนหรือทั้งหมดโดยไม่ได้รับความยินยอมเป็นลายลักษณ์อักษรจาก Garmin Garmin ขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลงหรือปรับปรุงผลิตภัณฑ์ต่างๆ รวมทั้งแก้ไขเนื้อหาข้อมูลนี้โดยไม่จำเป็นต้องแจ้งให้บุคคลหรือหน่วยงานใดทราบเกี่ยวกับการเปลี่ยนแปลงหรือการปรับปรุงดังกล่าว ไปที่ www.garmin.com สำหรับการปรับปรุงปัจจุบันและข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์นี้

Garmin®, โลโก้ Garmin, ActiveCaptain®, และ BlueChart® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ ECHOMAP™, Garmin ClearVu™, Garmin Connect™, Garmin Express™, Garmin LakeVu™, Garmin Quickdraw™, Garmin Navionics Vision+™, Panoptix™ และ OneChart™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

Mac® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Apple Inc. ที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ microSD® และโลโก้ microSD เป็นเครื่องหมายการค้าของ SD-3C, LLC Standard Mapping® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Standard Mapping Service, LLC Wi-Fi® เป็นเครื่องหมายจดทะเบียนของ Wi-Fi Alliance Corporation Windows® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Microsoft Corporation ในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ เครื่องหมายการค้า และลิขสิทธิ์อื่นๆ ทั้งหมดเป็นทรัพย์สินของเจ้าของที่เกี่ยวข้อง

สารบัญ

บทนำ.....	1
มุมมองด้านหน้า.....	1
ปุ่มอุปกรณ์.....	2
มุมมองข้างต่อ.....	2
คำแนะนำและปุ่มลัด.....	3
การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล็อตเตอร์.....	3
การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์.....	3
ศูนย์สนับสนุน Garmin.....	3
การใส่การ์ดหน่วยความจำ.....	4
กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS.....	4
การเลือกที่มาของ GPS.....	4
การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์.....	5
หน้าจอหลัก.....	5
จัดเรียงรายการหมวดหมู่ใหม่.....	5
การปรับแต่งหน้า.....	6
การปรับแต่งด้วยหน้าผสม.....	6
การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่.....	6
การลบหน้าการรวม.....	6
การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล.....	7
การปรับไฟหน้าจอ.....	7
การปรับโหมดสี.....	7
การปรับธีมสี.....	7
การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ.....	7
การปิดระบบโดยอัตโนมัติ.....	7
การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น.....	8
แอป ActiveCaptain®.....	8
บทบาท ActiveCaptain.....	8
เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain.....	9
การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป ActiveCaptain.....	9
การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain.....	10
การสมัครใช้งานแผนที่.....	10
การแบ่งปันแบบไร้สาย.....	10
การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi.....	10
การเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์.....	11
การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	11
การจัดการเครือข่าย Wi-Fi.....	12

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ.....	12
แผนที่อย่างละเอียด.....	12
การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกแผนที่ทางทะเล.....	13
การซื้อการสมัครสมาชิกงานแผนที่ด้วย ActiveCaptain.....	13
การต่ออายุการสมัครสมาชิกของคุณ.....	13
แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา.....	14
สัญลักษณ์บนแผนที่.....	14
การซูมเข้าและออกจากแผนที่.....	14
การเพนแผนที่ด้วยปาก.....	15
การเลือกรายการในแผนที่โดยใช้ปาก.....	15
อุปกรณ์.....	15
การวัดระยะทางบนแผนที่.....	15
การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่.....	15
การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่.....	15
การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ NavAids.....	15
การนำทางไปยังจุดบนแผนที่.....	16
คุณสมบัติแผนที่ฟรีเมียม.....	16
มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D.....	17
การดูข้อมูลสถานีวัดระดับน้ำ.....	17
การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง.....	18
การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ.....	19
เมนูแผนที่.....	19
ชั้นแผนที่.....	19
การตั้งค่าแผนที่.....	22
การตั้งค่า Fish Eye 3D.....	22
แผนที่ที่รองรับ.....	22
แผนที่ Garmin Quickdraw Contours..	23
การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours.....	23
การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours.....	23
ชุมชน Garmin Quickdraw.....	24
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain.....	24
การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours..	25
การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์.....	25
คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง.....	26
รหัสสีของเส้นทาง.....	26
จุดหมาย.....	26
ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ.....	26
เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง... ..	27

การค้นหาจุดบริการทางทะเล.....	27
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่.....	27
การหยุดการนำทาง.....	27
เวย์พอยท์.....	27
บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์.....	27
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น.....	28
การทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB.....	28
การฉายเวย์พอยท์.....	28
การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	28
การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	28
การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	29
การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	29
การลบเวย์พอยท์หรือ MOB.....	29
การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	29
เส้นทาง.....	29
การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ.....	30
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง.....	30
การดูรายการของเส้นทางและเส้นทางคำแนะนำอัตโนมัติ.....	30
การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก.....	30
การค้นหาและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้.....	31
การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้.....	31
เริ่มรูปแบบการค้นหา.....	32
การลบเส้นทางที่บันทึก.....	32
การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด.....	32
การแนะนำอัตโนมัติ.....	32
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ.....	32
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ.....	33
การปรับเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ที่บันทึกไว้.....	33
ยกเลิกการคำนวณ นำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่.....	33
การตั้งค่าถึงตามเวลา.....	33
การกำหนดค่าเส้นทางคำแนะนำอัตโนมัติ.....	34
แทร็ค.....	35
การแสดงแทร็ค.....	35
การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน.....	35
การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน.....	35
การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้.....	35

การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้.....	35
การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง.....	35
การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้.....	36
การลบแทร็คที่บันทึกไว้.....	36
ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	36
การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน.....	36
การลบแทร็คที่ใช้งาน.....	36
การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก.....	36
การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค.....	36
ขอบเขต.....	37
การสร้างขอบเขต.....	37
การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต.....	37
การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต.....	37
การแก้ไขขอบเขต.....	37
การตั้งค่าการเตือนขอบเขต.....	37
ปิดการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด.....	38
การลบขอบเขต.....	38
การลบเวย์พอยท์ แทร็ค เส้นทาง และขอบเขตที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	38

Fishfinder โซนาร์..... 38

การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์.....	38
มุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม.....	39
มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่.....	39
มุมมองโซนาร์.....	40
มุมมอง Flasher.....	41
มุมมองโซนาร์ในหน้าจอคอมพิวเตอร์.....	41
การเลือกชนิดของหัวโซนาร์.....	42
การเลือกที่มาของโซนาร์.....	42
การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์.....	42
การหยุดชั่วคราวและเปิดการแสดงผลโซนาร์ต่อ.....	42
การพิจารณาโซนาร์ที่หยุดชั่วคราว.....	43
การดูประวัติของโซนาร์.....	43
การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซนาร์.....	43
การปรับระดับของรายละเอียด.....	44
การปรับความเข้มของสี.....	44
การตั้งค่าโซนาร์.....	44
การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซนาร์.....	45
การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน.....	45
การปรับช่วง.....	46
การตั้งค่าการตัดการบกพร่องโซนาร์.....	46
การตั้งค่าลักษณะโซนาร์.....	47
เสียงเตือนโซนาร์.....	47
การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง.....	48

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์.....	48
ความถี่โซนาร์.....	48
การเปิดใช้ A-Scope.....	49
ตัววัดและกราฟ.....	49
การดูตัววัด.....	50
การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด.....	50
การปรับแต่งตัววัด.....	50
การดูตัววัดการเดินทาง.....	50
การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง.....	51
การดูกราฟ.....	51
การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา.....	51
ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับ ท้องฟ้า.....	52
โอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ.....	52
การเพิ่มโอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ..	52
ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ.....	53
ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ.....	53
ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า.....	53
การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูล ท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน.....	53
การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานี กระแสน้ำ.....	53
การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือทาง.....	53
การกำหนดค่าอุปกรณ์.....	54
การตั้งค่าระบบ.....	54
การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล.....	54
การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม (GPS).....	54
การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ.....	54
การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และ ข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด.....	55
การตั้งค่าการกำหนดค่า.....	55
การตั้งค่าหน่วยวัด.....	55
การตั้งค่าการนำทาง.....	55
การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร.....	57
การดูอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ.....	57
การตั้งค่าการเตือน.....	57
การเตือนการนำทาง.....	57
การเตือนระบบ.....	58
เสียงเตือนโซนาร์.....	58
การตั้งค่าเรือของฉัน.....	58
การตั้งค่าขีดเขตความลึกท้องเรือ.....	59
การตั้งค่าขีดเขตอุณหภูมิน้ำ.....	59

การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจาก โรงงาน.....	60
การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้.....	60
การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และเส้น ทางของบุคคลที่สาม.....	60
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการจัดหน่วยความ จำ.....	60
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดไปยังการจัดหน่วย ความจำ.....	61
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากพื้นที่ที่ระบุไปยังการจัด หน่วยความจำ.....	61
การอัปเดตแผนที่ในตัวด้วยการจัดหน่วยความจำ และ Garmin Express.....	61
การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์.....	62
การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อต เตอร์.....	62
การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการจัดหน่วยความ จำ.....	62
ภาคผนวก.....	62
การดูแลรักษาอุปกรณ์.....	62
การทำความสะอาดหน้าจอ.....	62
ActiveCaptain และ Garmin Express.....	63
แอปพลิเคชัน Garmin Express.....	63
การติดตั้งแอป Garmin Express บน คอมพิวเตอร์.....	63
การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express.....	64
การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express.....	64
การอัปเดตซอฟต์แวร์.....	65
การดูภาพบนการจัดหน่วยความจำ.....	66
ภาพหน้าจอ.....	66
การจับภาพหน้าจอ.....	66
การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์..	66
การแก้ไขปัญหา.....	66
อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS.....	66
อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ ตลอดเวลา.....	66
อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ ถูกต้อง.....	67
ข้อมูลจำเพาะ.....	68
ข้อมูลจำเพาะ.....	68
ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ.....	69

บทนำ

⚠ คำเตือน

โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่น ๆ ในคู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์ในกล่องผลิตภัณฑ์

เส้นทางและเส้นทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางอย่างอาจไม่มีในบางรุ่น

เว็บไซต์ Garmin® ที่ support.garmin.com จะแสดงข้อมูลล่าสุดเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์ของคุณ หน้าช่วยเหลือสนับสนุนจะมีคำตอบสำหรับคำถามที่พบบ่อยให้ และคุณยังสามารถดาวน์โหลดอัปเดตซอฟต์แวร์และแผนที่เดินเรือได้อีกด้วย อีกทั้งยังมีข้อมูลการติดต่อกับฝ่ายสนับสนุน Garmin ในกรณีที่คุณมีคำถามอื่นๆ อีกด้วย

มุมมองด้านหน้า



①	ปุ่ม Power
②	ปุ่มอุปกรณ์
③	ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD®

ปุ่มอุปกรณ์

	เปิดและปิดอุปกรณ์ขณะจับเครื่องไว้ เปิดเมนูทางลัดเมื่อกดและปล่อยอย่างรวดเร็ว เลื่อนผ่านระดับความสว่างต่างๆ เมื่อกดซ้ำๆ
	ซูมออก
	ซูมเข้า
HOME	เปิดหน้าจอหลัก บันทึกภาพหน้าจอขณะถือในมือ ¹
MENU	เปิดเมนูสำหรับตัวเลือกสำหรับหน้า ถ้ามี
	เลื่อนดู ไฮไลต์ตัวเลือก และเลื่อนเคอร์เซอร์
SELECT	เลือกตัวเลือกที่ไฮไลต์
BACK	กลับไปยังหน้าจอก่อนหน้านี้
MARK	บันทึกตำแหน่งปัจจุบันเป็นเวย์พอยท์ ทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB (Man Overboard) เมื่อกดค้างไว้

มุมมองเชื่อมต่อ

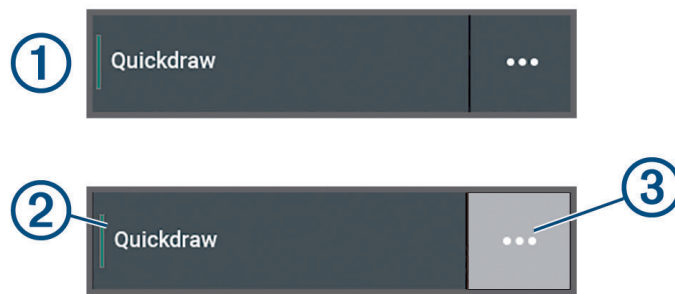


①	POWER	พอร์ตสายไฟ
②	XDCR	พอร์ตสายหัวโซนาร์แบบ 4 ขา

¹ คุณสมบัตินี้ต้องใช้การ์ดหน่วยความจำ microSD (การใส่การ์ดหน่วยความจำ, หน้า 4)

คำแนะนำและปุ่มลัด

- กดปุ่ม  เพื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ
- จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด  ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่างหากมี ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้
- เลือก **HOME** จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเปิดหน้าหลัก
- เลือก **MENU** เพื่อเปิดการตั้งค่าเพิ่มเติมเกี่ยวกับหน้าจอ
- เลือก **BACK** กลับเมื่อเสร็จสิ้นการใช้เมนู หากจำเป็น
- กด  เพื่อเปิดตัวเลือกเพิ่มเติม เช่นการปรับไฟหน้าจอ
- กด  และเลือก **เปิด ปิด > ปิดระบบ** หรือกด  ค้างไว้จนแถบ **ปิดระบบ** เต็มเพื่อปิดชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อสามารถใช้ได้
- กด  และเลือก **เปิด ปิด > สถานีเข้าสู่โหมดสลีป** เพื่อตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เข้าสู่โหมดสแตนด์บายเมื่อสามารถใช้ได้ในการออกจากโหมดสแตนด์บาย ให้เลือก 
- หากอุปกรณ์ระบุว่าไม่สามารถมองเห็นตัวเลือกทั้งหมดได้ ให้กดปุ่มลูกศรที่ระบบเพื่อดูตัวเลือกเพิ่มเติม
- ในบางปุ่มเมนู ให้เลือกปุ่ม ① เพื่อเปิดใช้งานตัวเลือก



ไฟสีเขียวที่ตัวเลือกระบุว่าตัวเลือกเปิดใช้งาน ②

- เมื่อใช้ได้ ให้เลือก ... ③ เพื่อเปิดเมนู

การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก  > คู่มือสำหรับเจ้าของ
- 2 เลือกคู่มือ
- 3 เลือก เปิด

การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์

คุณสามารถหาคู่มือสำหรับเจ้าของฉบับล่าสุด พร้อมคำแปลได้จากเว็บไซต์ Garmin

- 1 ไปที่ garmin.com/manuals/echomapUHD2
- 2 เลือก *คู่มือสำหรับเจ้าของ*
คู่มือเว็บเปิดขึ้น คุณสามารถดาวน์โหลดคู่มือทั้งหมดได้โดยเลือก ดาวน์โหลด PDF

ศูนย์สนับสนุน Garmin

ไปที่ support.garmin.com สำหรับความช่วยเหลือและข้อมูล เช่น คู่มือผลิตภัณฑ์ คำถามที่พบบ่อย วิดีโอ การอัปเดตซอฟต์แวร์ และการให้บริการลูกค้า

การใส่การ์ดหน่วยความจำ

ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 34.00 อุปกรณ์นี้รองรับการใส่การ์ดหน่วยความจำ microSD สูงสุด 1 TB ซึ่งฟอร์แมตเป็น exFAT ด้วยคลาสความเร็ว 10 ขึ้นไป

หมายเหตุ: เมื่อคุณใส่การ์ดหน่วยความจำใหม่เข้าไปในชาร์ตฟลิตเตอร์ ชาร์ตฟลิตเตอร์จะเริ่มเขียนข้อมูลส่วนตัวลงบนการ์ดที่เพิ่มเข้ามาใหม่

- 1 เปิดฝาช่องเสียบการ์ด ① ที่อยู่ด้านหน้าของชาร์ตฟลิตเตอร์



- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำ ②
- 3 ทำความสะอาดและเช็ดปะเก็นและฝาให้แห้ง

ข้อสังเกต

ในการป้องกันการกัดกร่อน ต้องตรวจสอบให้แน่ใจว่าการ์ดความจำ ปะเก็น และฝาแห้งสนิทแล้ว ก่อนปิดฝา

- 4 ปิดฝา

กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS

อุปกรณ์อาจต้องมีมุมมองที่ชัดเจนของท้องฟ้าเพื่อรับสัญญาณดาวเทียม เวลาและวันที่จะได้รับการตั้งค่าโดยอัตโนมัติโดยอ้างอิงจากตำแหน่ง GPS

- 1 เปิดอุปกรณ์
- 2 ไปตรอสักครู่ในขณะที่อุปกรณ์ค้นหาดาวเทียม
อาจใช้เวลา 30 ถึง 60 วินาทีในการรับสัญญาณดาวเทียม

ในการดูความแรงของสัญญาณดาวเทียม GPS ให้เลือก **⚙️ > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม**

หากอุปกรณ์สูญเสียสัญญาณดาวเทียม จะเครื่องหมายคำถามกะพริบจะปรากฏขึ้นเหนือตัวบ่งชี้ตำแหน่งเรือ (🚤) บนแผนที่ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ GPS ให้ไปที่ garmin.com/aboutGPS สำหรับความช่วยเหลือในการรับสัญญาณดาวเทียม โปรดดู [อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS, หน้า 66](#)

การเลือกที่มาของ GPS

คุณสามารถเลือกที่มาที่ของข้อมูล GPS ที่ต้องการได้ หากคุณมีที่มาของ GPS มากกว่าหนึ่ง

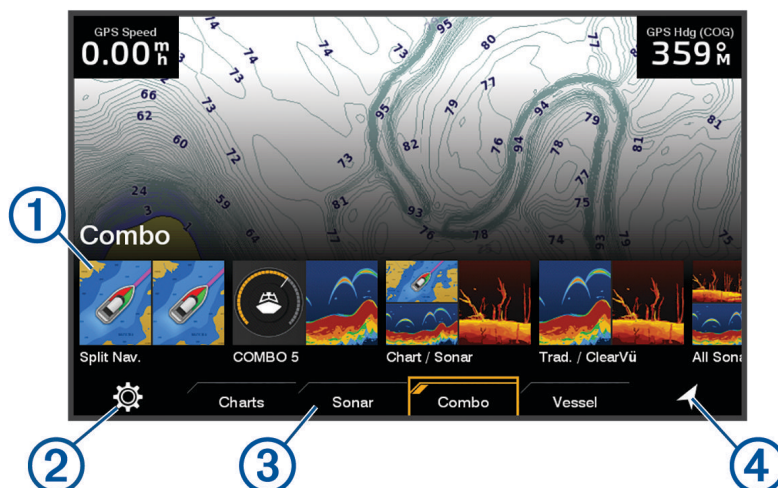
- 1 เลือก **⚙️ > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม > แหล่ง**
- 2 เลือกที่มาของข้อมูล GPS

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์

หน้าจอหลัก

หน้าจอหลักเป็นโอเวอร์เลย์ที่สามารถเข้าถึงคุณสมบัติทั้งหมดในชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณสมบัติจะขึ้นอยู่กับอุปกรณ์เสริมที่คุณได้เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ไว้ด้วย คุณอาจจะไม่มีตัวเลือกและคุณสมบัติบางอย่างที่ได้กล่าวไว้ในคู่มือฉบับนี้

เมื่อดูหน้าจอใดก็ตาม คุณสามารถกลับไปยังหน้าจอหลักได้โดยเลือก HOME



①	ปุ่มคุณสมบัติ
②	ปุ่มเมนูการตั้งค่า
③	แท็บหมวดหมู่
④	เปิดเมนู เลือกจุดหมาย

แท็บหมวดหมู่จะช่วยให้สามารถเข้าถึงคุณสมบัติหลักของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้อย่างรวดเร็ว ตัวอย่างเช่น แท็บ โซนาร์ จะแสดงมุมมองและหน้าจอที่เกี่ยวข้องกับการใช้งานโซนาร์

คำแนะนำ: หากต้องการดูแท็บหมวดหมู่ที่มีอยู่ คุณอาจต้องใช้ปุ่มลูกศรเพื่อเลื่อน

จัดเรียงรายการหมวดหมู่ใหม่

คุณสามารถปรับแต่งหน้าจอด้วยการจัดเรียงรายการในหมวดหมู่ใหม่

- 1 เลือกหมวดหมู่ที่จะปรับแต่ง เช่น **แผนที่เดินเรือ**
- 2 ไฮไลต์ปุ่มคุณสมบัติ เช่น **แผนที่เดินเรือ**
- 3 กดปุ่ม **SELECT** ค้างไว้
- 4 เลือก **เรียงลำดับใหม่**
ลูกศรจะปรากฏบนปุ่มคุณสมบัติ
- 5 เลือกปุ่มอีกครั้งเพื่อย้าย
- 6 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อไฮไลต์ตำแหน่งใหม่ และยกเลิกการเลือก
- 7 เลือกตำแหน่งใหม่ให้ปุ่ม
- 8 ทำซ้ำจนกว่าจะเสร็จสิ้นขั้นตอนการกำหนดค่า
- 9 เลือก **BACK** หรือ **หน้าหลัก** เมื่อเสร็จ

การปรับแต่งหน้า

การปรับแต่งด้วยหน้าผสม

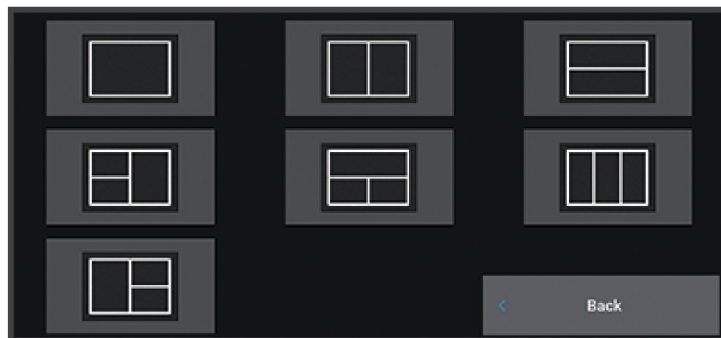
คุณสามารถปรับแต่งแผนผังและข้อมูลที่แสดงในหน้าผสม

- 1 เลือก **คอมโบ**
- 2 เลือกหน้าคอมโบเพื่อกำหนดเอง
- 3 เลือก **MENU > แก้ไขคอมโบ**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อคอมโบ ให้เลือก **ชื่อ** และป้อนชื่อใหม่
 - ในการเปลี่ยนแผนผังและจำนวนฟังก์ชันที่แสดง ให้เลือก **แผนผัง** และเลือกตัวเลือก
 - ในการเปลี่ยนฟังก์ชันของส่วนบางส่วนของหน้าจอ ให้ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อไฮไลต์หน้าต่างที่จะเปลี่ยน ทำการเลือก และเลือกฟังก์ชัน
 - ในการเปลี่ยนวิธีแยกหน้าจอ ให้เลือกหน้าคอมโบ จากนั้นเลือก **ปรับขนาดรูปแบบ** แล้วใช้ปุ่มลูกศรเพื่อปรับขนาด
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในหน้าและแถบข้อมูลเพิ่มเติม ให้เลือก **โอเวอร์เลย์** และเลือกตัวเลือก
- 5 เลือก **เสร็จสิ้น**

การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่

คุณสามารถสร้างหน้าแบบผสมที่กำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

- 1 เลือก **คอมโบ > เพิ่มคอมโบ**
- 2 เลือกหน้าต่าง
- 3 เลือกฟังก์ชันสำหรับหน้าต่าง
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้สำหรับแต่ละหน้าต่างของหน้า
- 5 เลือก **แผนผัง** และเลือกแผนผัง



- 6 เลือก **ชื่อ** ป้อนชื่อสำหรับหน้า และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 7 เลือก **โอเวอร์เลย์** และเลือกข้อมูลที่จะแสดง
- 8 เลือก **เสร็จสิ้น** เมื่อคุณเสร็จสิ้นการปรับแต่งหน้า

การลบหน้าการรวม

- 1 เลือก **คอมโบ**
- 2 ไฮไลต์หน้าการรวมที่จะลบ
- 3 เลือก **MENU**
- 4 เลือก **ลบคอมโบ > ใช่**

การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล

คุณสามารถปรับแต่งข้อมูลในโอเวอร์เลย์ข้อมูลที่ถูกแสดงบนหน้าจอได้

- 1 เลือกตัวเลือกตามประเภทหน้าจอที่คุณกำลังดูอยู่:
 - จากมุมมองเต็มหน้าจอ ให้เลือก **MENU > แก๊ซโอเวอร์เลย์**
 - จากหน้าจอรวม ให้เลือก **MENU > แก๊ซคอมโบ > โอเวอร์เลย์**
- 2 เลือกรายการเพื่อปรับแต่งข้อมูลและแถบข้อมูล:
 - ในการแสดงโอเวอร์เลย์ข้อมูล ให้เลือก **ข้อมูล** เลือกตำแหน่ง และเลือก **BACK**
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์ ให้เลือกกล่องโอเวอร์เลย์ เลือกข้อมูลใหม่ที่ต้องการแสดง แล้วเลือก **BACK**
 - ในการปรับแต่งข้อมูลที่แสดงในระหว่างการนำทาง ให้เลือก **การนำทาง** แล้วเลือกตัวเลือก
 - หากต้องการเปิดแถบข้อมูลอื่น ให้เลือก **แถบบนสุด, แถบล่างสุด, แถบซ้าย หรือ แถบขวา** และเลือกตัวเลือกที่จำเป็น
- 3 เลือก **เสร็จสิ้น**



การปรับไฟหน้าจอ

- 1 เลือก **⚙️ > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > Backlight**

- 2 การปรับไฟหน้าจอ

คำแนะนำ: จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด **⏻** ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่าง ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้

การปรับโหมดสี

- 1 เลือก **⚙️ > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > โหมดสี**

คำแนะนำ: เลือก **⏻** > โหมดสี จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเข้าใช้การตั้งค่าสี

- 2 เลือกตัวเลือก

การปรับฮีสที

คุณสามารถเปลี่ยนไฮไลต์และสีเน้นที่ใช้นบนหน้าจอชาร์ตพล็อตเตอร์ส่วนใหญ่ได้

- 1 เลือก **⚙️ > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > ฮีสที**

- 2 เลือกตัวเลือก

การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟ ไม่เช่นนั้น คุณต้องเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยการกด **⏻**

เลือก **⚙️ > ระบบ > เปิดเครื่องอัตโนมัติ**

หมายเหตุ: เมื่อ เปิดเครื่องอัตโนมัติ ตั้งไว้ที่ เปิด และชาร์ตพล็อตเตอร์ถูกปิดเครื่องโดยใช้ **⏻** และแหล่งจ่ายไฟถูกถอดออกและมีการจ่ายไฟใหม่ภายในระยะเวลาน้อยกว่าสองนาที่ คุณอาจต้องกด **⏻** เพื่อเริ่มต้นการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง

การปิดระบบโดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์และทั้งระบบให้ปิดโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก หรือคุณต้องกด **⏻** ค้างไว้เพื่อปิดระบบด้วยตัวเอง

- 1 เลือก **⚙️ > ระบบ > ปิดอัตโนมัติ**

- 2 เลือกตัวเลือก

การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น

คุณสามารถปรับแต่งภาพที่แสดงเมื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์ เพื่อให้ได้ขนาดที่พอดีที่สุด ภาพควรมีขนาดไม่เกิน 50 MB และเป็นไปตามขนาดที่แนะนำ (*ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ*, หน้า 69)

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำที่มีภาพที่คุณต้องการใช้
- 2 เลือก  > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > ภาพเปิดเครื่อง > เลือกภาพ
- 3 เลือกช่องการ์ดหน่วยความจำ
- 4 เลือกภาพ
- 5 เลือก ตั้งค่าเป็นภาพเปิดเครื่อง

ภาพใหม่จะปรากฏขึ้นแล้วเมื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์

แอป ActiveCaptain®

คำเตือน

คุณสมบัตินี้ทำให้ผู้ใช้สามารถส่งข้อมูล Garmin ไม่สามารถรับรองความแม่นยำ ความสมบูรณ์ หรือความทันสมัยของข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

แอป ActiveCaptain ให้การเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ แผนที่และแผนภูมิ ECHOMAP UHD2 ของคุณ และชุมชน ActiveCaptain สำหรับประสบการณ์การเล่นเรือที่เชื่อมต่อกัน

บนอุปกรณ์มือถือที่มีแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถดาวน์โหลด ชื่อ และอัปเดตแผนที่ได้ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชันเพื่อถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้ได้อย่างง่ายดายและรวดเร็ว เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw™ Contours, อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และวางแผนการเดินทางของคุณ

บทบาท ActiveCaptain

ระดับการโต้ตอบของคุณกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 โดยใช้แอป ActiveCaptain ขึ้นอยู่กับบทบาทของคุณ

คุณสมบัติ	เจ้าของ	ผู้มาเยือน
ลงทะเบียนอุปกรณ์ แผนที่ในตัว และการดัดแผนที่ในตัวกับแอคเคาท์	ใช่	ไม่
อัปเดตซอฟต์แวร์	ใช่	ใช่
ถ่ายโอน Garmin Quickdraw Contours ทั้งหมดที่คุณดาวน์โหลดหรือสร้างโดยอัตโนมัติ	ใช่	ไม่
ถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้โดยอัตโนมัติ เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง	ใช่	ไม่
เริ่มต้นการนำทางไปยังเว็พพอยท์ที่ระบุหรือนำทางเส้นทางที่ระบุ และส่งเว็พพอยท์หรือเส้นทางดังกล่าวไปยังอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2	ใช่	ใช่

เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain แอปดังกล่าวจะให้วิธีที่ง่ายและรวดเร็วในการโต้ตอบกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ของคุณ และทำงานต่างๆ เช่น การแบ่งปันข้อมูล การลงทะเบียน การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์

- 1 จากอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ให้เลือก **เรือ > ActiveCaptain**
- 2 จากหน้า **ActiveCaptain** ให้เลือก **เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด**
- 3 ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้
- 4 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ, หน้า 4*)
- 5 เลือก **ตั้งค่าการ์ด ActiveCaptain**

ข้อสังเกต

คุณอาจได้รับแจ้งให้ฟอร์แมตการ์ดหน่วยความจำ การฟอร์แมตการ์ดจะลบข้อมูลทั้งหมดที่บันทึกไว้ในการ์ด ซึ่งรวมถึงข้อมูลผู้ใช้ใดๆ ที่บันทึกไว้ เช่น เว็พพอยท์ที่เราแนะนำให้ฟอร์แมตการ์ด แต่ไม่จำเป็นต้องทำก็ได้ ก่อนฟอร์แมตการ์ด คุณควรบันทึกข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำลงบนหน่วยความจำภายในของอุปกรณ์ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ, หน้า 60*) หลังจากฟอร์แมตการ์ดสำหรับแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้กลับสู่การ์ดได้ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดไปยังการ์ดหน่วยความจำ, หน้า 61*)

หมายเหตุ: การฟอร์แมตการ์ดหน่วยความจำในชาร์ตพล็อตเตอร์จะคงประเภทรูปแบบไว้และไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้ หากคุณต้องการเปลี่ยนรูปแบบการวัดจาก FAT32 เป็น exFAT คุณต้องทำการเปลี่ยนแปลงโดยใช้คอมพิวเตอร์หรืออุปกรณ์อื่นๆ ก่อนที่จะใช้การ์ดในชาร์ตพล็อตเตอร์

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้เสียบการ์ดแล้วในแต่ละครั้งที่ต้องการใช้คุณสมบัติ ActiveCaptain

- 6 จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอป ActiveCaptain
- คำแนะนำ:** คุณสามารถสแกนรหัส QR นี้โดยใช้อุปกรณ์มือถือที่เพื่อดาวน์โหลดแอป
- 7 นำอุปกรณ์มือถือเข้าสู่ระยะ 32 ม. (105 ฟุต) จากอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2
 - 8 จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi® และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านที่คุณได้ป้อนลงในขั้นตอนที่ 3



การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป ActiveCaptain

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

ข้อสังเกต

การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล กระบวนการติดตั้งอาจใช้เวลาหลายนาที

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 (*เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain, หน้า 9*)
- 2 เมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **อัปเดตซอฟต์แวร์ > ดาวน์โหลด** แอป ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น คุณจะได้รับแจ้งให้ติดตั้งการอัปเดต
- 3 เมื่อคุณได้รับแจ้งโดยอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ให้เลือกตัวเลือกสำหรับติดตั้งอัปเดต
 - ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยทันที ให้เลือก **ตกลง**
 - ในการเลื่อนการอัปเดตออกไป ให้เลือก **ยกเลิก** เมื่อคุณพร้อมติดตั้งการอัปเดต ให้เลือก **ActiveCaptain > อัปเดตซอฟต์แวร์ > ติดตั้งตอนนี้**

หมายเหตุ: เพื่อประสบการณ์ที่ดีที่สุด คุณควรอัปเดตซอฟต์แวร์บนอุปกรณ์ของคุณให้เป็นปัจจุบัน การอัปเดตซอฟต์แวร์จะทำให้มีการเปลี่ยนแปลงและปรับปรุงความเป็นส่วนตัว ความปลอดภัย และคุณสมบัติต่างๆ

การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain

หมายเหตุ: คุณจำเป็นต้องลงทะเบียนก่อนที่จะอัปเดตแผนที่ของคุณ (*เริ่มต้นใช้งานแอป/ActiveCaptain*, หน้า 9)

คุณสามารถใช้แอป ActiveCaptain เพื่อดาวนโหลดและอัปเดตแผนที่ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ เพื่อลดระยะเวลาการดาวนโหลดและประหยัดพื้นที่จัดเก็บ คุณสามารถดาวนโหลดเฉพาะพื้นที่ของแผนที่ที่คุณต้องการ

หลังจากที่คุณดาวนโหลดแผนที่หรือพื้นที่เป็นครั้งแรก ทุกครั้งที่คุณเปิดจะมีการอัปเดตอัตโนมัติ ActiveCaptain

หากคุณกำลังดาวนโหลดทั้งแผนที่ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน Garmin Express™ เพื่อดาวนโหลดแผนที่ลงในการ์ดหน่วยความจำ (*การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป/Garmin Express*, หน้า 64) แอป Garmin Express จะดาวนโหลดแผนที่ขนาดใหญ่ได้เร็วกว่าแอป ActiveCaptain

ข้อสังเกต

การอัปเดตแผนที่อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวนโหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลทั่วไปจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดและค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

1 เมื่อคุณเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **แผนที่** > **แผนที่** > **ดาวนโหลดแผนที่**

2 เลือกพื้นที่ที่ต้องการดาวนโหลด

3 เลือก **ดาวนโหลด**

4 หากจำเป็น ให้เลือกแผนที่ที่จะอัปเดต

แอป ActiveCaptain จะดาวนโหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการอัปเดตมายังอุปกรณ์นั้น หลังจากการอัปเดตเสร็จสิ้น แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะพร้อมใช้งาน

การสมัครใช้งานแผนที่

การสมัครสมาชิกแผนที่ช่วยให้คุณเข้าถึงการอัปเดตแผนที่ล่าสุดและเนื้อหาเพิ่มเติมโดยใช้แอปมือถือ ActiveCaptain คุณสามารถดาวนโหลดแผนที่และเนื้อหาที่อัปเดตในแต่ละวันได้

คุณสามารถซื้อ เปิดใช้งาน และต่ออายุการสมัครสมาชิกแผนที่โดยใช้แอปมือถือ ActiveCaptain (*แผนที่อย่างละเอียด*, หน้า 12)

การแบ่งปันแบบไร้สาย

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 5/7 cv กับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 เครื่องอื่นหรือกับอุปกรณ์ ECHOMAP Ultra 2 แบบไร้สายเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์ (*การเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกัน ได้สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์*, หน้า 11) ในครั้งแรกที่คุณเปิดการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับความให้ตั้งค่าเครือข่ายไร้สายบนอุปกรณ์โฮสต์ หลังจากที่คุณตั้งค่าเครือข่ายแล้ว คุณยังสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์กับอุปกรณ์ไร้สายอื่นๆ เช่น โทรศัพท์ของคุณ เพื่อใช้แอป ActiveCaptain (*เริ่มต้นใช้งานแอป/ActiveCaptain*, หน้า 9)

หมายเหตุ: หากอุปกรณ์ ECHOMAP ที่เชื่อมต่อและใช้ร่วมกันได้ของคุณทั้งคู่ซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 41.00 ขึ้นไป การดำเนินการอัปเดตซอฟต์แวร์บนอุปกรณ์หนึ่งจะอัปเดตอุปกรณ์ที่เชื่อมต่ออีกเครื่องโดยอัตโนมัติ คุณไม่จำเป็นต้องอัปเดตแต่ละอุปกรณ์แยกกัน

การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi

อุปกรณ์นี้สามารถโฮสต์เครือข่าย Wi-Fi ที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สาย อย่างเช่น ชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นหรือโทรศัพท์ของคุณ ในครั้งแรกที่คุณเข้าถึงการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับความให้ตั้งค่าเครือข่าย

1 เลือก **การสื่อสาร** > **เครือข่าย Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **เปิด** > **ตกลง**

2 ป้อนชื่อเครือข่ายไร้สายนี้ หากจำเป็น

3 ป้อนรหัสผ่าน

คุณจะต้องใช้รหัสผ่านนี้ในการเข้าถึงเครือข่ายไร้สายจากอุปกรณ์ไร้สาย เช่น โทรศัพท์ของคุณ รหัสผ่านต้องตรงตามตัวพิมพ์ใหญ่-เล็ก

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 5/7 cv กับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 อื่นหรือกับอุปกรณ์ ECHOMAP Ultra 2 เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์แบบไร้สาย

ข้อมูลผู้ใช้จะแบ่งปันโดยอัตโนมัติระหว่างอุปกรณ์ทั้งสองขณะที่เชื่อมต่อกันอยู่ คุณอาจต้องเลือกที่มาโซนาร์เพื่อแบ่งปันโซนาร์ (*การแบ่งปันโซนาร์*, หน้า 11)

ในการเชื่อมต่ออุปกรณ์ทั้งสอง คุณต้องกำหนดให้อุปกรณ์เครื่องหนึ่งเป็นโฮสต์ และอีกเครื่องเป็นไคลเอนต์ คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ทั้งสองเครื่องเท่านั้น อุปกรณ์โฮสต์สามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ไร้สายอื่นๆ เช่น โทรศัพท์หรือแท็บเล็ตของคุณได้ในขณะที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ไคลเอนต์

หมายเหตุ: อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv หรือ ECHOMAP Ultra 2 ไม่สามารถเชื่อมต่อกับ ECHOMAP UHD2 5/7 cv ที่ตั้งค่าเป็นอุปกรณ์โฮสต์ได้ คุณต้องตั้งค่าอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv หรือ ECHOMAP Ultra 2 เป็นโฮสต์ในสถานการณ์นี้

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ทั้งสองอยู่ในระยะ 32 ม. (105 ฟุต) และเปิดอุปกรณ์ทั้งสองเครื่อง
- 2 บนอุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ที่จะโฮสต์เครือข่ายให้ตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 10)
- 3 บนอุปกรณ์โฮสต์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > โฮสต์ > จับคู่ชาร์ตพล็อตเตอร์ > เริ่ม
- 4 บนอุปกรณ์ไคลเอนต์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > ไคลเอนต์ > จับคู่โฮสต์ > เริ่ม
- 5 เลือก **ตกลง** หลังจากเชื่อมต่ออุปกรณ์สำเร็จแล้ว

ในการยกเลิกการจับคู่อุปกรณ์และลบข้อมูลประจำตัวไร้สาย เพื่อให้ไม่ทำการเชื่อมต่อในอนาคต บนอุปกรณ์ไคลเอนต์ ให้เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > เลิกจับคู่

หากคุณไม่สามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ทั้งสองได้ ให้แก้ไขปัญหการเชื่อมต่อและลองอีกครั้ง (*การแก้ไขปัญหาการเชื่อมต่อไร้สาย*, หน้า 11)

การแบ่งปันโซนาร์

อุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องที่เชื่อมต่อผ่านเครือข่าย Wi-Fi สามารถแบ่งปันโซนาร์ได้ (*การเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์*, หน้า 11)

หากอุปกรณ์ ECHOMAP ทั้งสองเครื่องมีหัวโซนาร์เชื่อมต่ออยู่ อุปกรณ์แต่ละเครื่องจะใช้ที่มาโซนาร์ของตัวเองโดยอัตโนมัติ คุณสามารถสลับที่มาโซนาร์ไปยังอุปกรณ์อื่นได้ด้วยตนเอง (*การเลือกที่มาของโซนาร์*, หน้า 42)

หากมีอุปกรณ์ ECHOMAP เพียงเครื่องเดียวที่มีหัวโซนาร์เชื่อมต่ออยู่ อุปกรณ์นั้นจะเป็นที่มาโซนาร์สำหรับอุปกรณ์ทั้งสองเครื่อง

การแก้ไขปัญหาการเชื่อมต่อไร้สาย

หากคุณไม่สามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องแบบไร้สายได้ โปรดตรวจสอบรายการต่อไปนี้และลองอีกครั้ง

- หากคุณกำลังเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv หรือ ECHOMAP Ultra 2 และอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 5/7 cv คุณต้องตั้งค่า ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv หรือ ECHOMAP Ultra 2 เป็นโฮสต์ของเครือข่าย อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv หรือ ECHOMAP Ultra 2 ไม่สามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 5/7 cv ที่ตั้งค่าเป็นโฮสต์ได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ทั้งสองอยู่ภายในระยะ (32 ม. (105 ฟุต))
- ตรวจสอบว่ามีสิ่งกีดขวางสัญญาณระหว่างอุปกรณ์ โดยเฉพาะโลหะ
- ปิดและเปิดอุปกรณ์อีกครั้ง และลองเชื่อมต่ออีกครั้ง

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณต้องกำหนดค่าเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 10)

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายหลายรายการกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแชร์ข้อมูล

- 1 จากอุปกรณ์ไร้สาย ให้เปิดใช้เทคโนโลยี Wi-Fi และค้นหาเครือข่ายไร้สาย
- 2 เลือกชื่อของเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 10)
- 3 ป้อนรหัสผ่านชาร์ตพล็อตเตอร์

การจัดการเครือข่าย Wi-Fi

การเปลี่ยน Wi-Fi โฮสต์

หากมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายตัวที่มีเทคโนโลยี Wi-Fi บน Garmin Marine Network คุณสามารถเปลี่ยนชาร์ตพล็อตเตอร์ตัวใดตัวหนึ่งให้เป็นโฮสต์ Wi-Fi ได้ ซึ่งเป็นประโยชน์หากคุณกำลังมีปัญหาเกี่ยวกับการติดต่อสื่อสารผ่าน Wi-Fi การเปลี่ยนโฮสต์ Wi-Fi ช่วยให้คุณสามารถเลือกชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อยู่ใกล้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณมากกว่าในทางกายภาพได้

1 เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > โฮสต์ Wi-Fi

2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย

คุณสามารถเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายได้ หากคุณมีปัญหาในการค้นหาหรือเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ หรือหากคุณพบว่ามีการรบกวน

1 เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > ช่องแถบ

2 ป้อนช่องสัญญาณใหม่

คุณไม่จำเป็นต้องเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายของอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายนี้

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติที่มีให้เลือกจะขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่และอุปกรณ์เสริมที่ใช้

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถเข้าถึงแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้โดยการเลือก แผนที่เดินเรือ

แผนที่เดินเรือ: แสดงข้อมูลการนำทางที่มีอยู่บนแผนที่ที่โหลดไว้ล่วงหน้าของคุณ และจากแผนที่ส่วนเพิ่ม หากมี ข้อมูลประกอบไปด้วยทุน ไฟสัญญาณ สายเคเบิล การหยั่งความลึก ทำจอดเรือ และสถานียพยากรณ์ระดับน้ำในแบบภาพมุมมอง

แผนที่ตกปลา: ให้มุมมองเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึกแบบละเอียดบนแผนที่ แผนที่นี้จะเอาข้อมูลการนำทางออกจากแผนที่ โดยจะให้ข้อมูลความลึกน้ำแบบละเอียด และเพิ่มประสิทธิภาพของเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำเพื่อให้รับรู้ถึงความลึกที่แม่นยำได้ แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

มุมมอง 3 มิติ: ให้มุมมองจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยให้การนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยให้มากในการเล่นเรือผ่านเขตน้ำตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และยังมีประโยชน์ในตอนที่ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย

แผนที่ 3 มิติ: ให้มุมมองแบบสามมิติอย่างละเอียดจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยให้การนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยให้มากในการเล่นเรือผ่านเขตน้ำตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และในตอนที่ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย

มุมมองใต้น้ำ 3D: ให้มุมมองใต้น้ำที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่ เมื่อมีการเชื่อมต่อหัวโซนาร์ เป้าหมายที่ถูกพัก (เช่น ปลา) จะถูกแสดงออกมาเป็นวงกลมสีแดง เขียว และเหลือง สีแดงหมายถึงเป้าหมายที่ใหญ่ที่สุด และสีเขียวหมายถึงเป้าหมายที่เล็กที่สุด

การแสดงความสูงด้วยเจดสี: ให้การไล่ระดับสีระดับความสูงแม่น้ำและแหล่งน้ำริมชายฝั่งที่มีความละเอียดมากขึ้น แผนที่นี้มีประโยชน์สำหรับการตกปลาและดำน้ำ

หมายเหตุ: แผนที่การแสดงความสูงด้วยเจดสีทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

แผนที่อย่างละเอียด

ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ใช้ร่วมกัน ได้กับแผนที่ Garmin Navionics+™ ล่าสุดและคุณลักษณะแผนที่แบบพรีเมียมเพิ่มเติม คุณสามารถรับแผนที่เหล่านี้ได้สามวิธี:

- คุณสามารถซื้อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่มีแผนที่แบบละเอียดที่โหลดไว้ล่วงหน้าได้
- คุณสามารถซื้อภูมิภาคแผนที่ในการ์ดหน่วยความจำได้จากตัวแทนจำหน่าย Garmin ของคุณหรือจาก garmin.com
- คุณสามารถซื้อภูมิภาคแผนที่ในแอป ActiveCaptain และดาวน์โหลดไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้งานแผนที่ที่โหลดไว้ล่วงหน้าและแผนที่ที่ซื้อในการ์ดหน่วยความจำโดยใช้แอป ActiveCaptain ก่อนที่คุณจะสามารถเข้าถึงคุณสมบัติแผนที่เต็มรูปแบบในชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้

การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกแผนที่ทางทะเล

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติเต็มรูปแบบของแผนที่ Garmin Navionics+ ที่โหลดไว้ล่วงหน้าบนอุปกรณ์ของคุณหรือซื้อในการดาวน์โหลดหน่วยความจำ คุณต้องเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกของคุณโดยใช้แอป ActiveCaptain

การสมัครสมาชิกของคุณช่วยให้คุณเข้าถึงการอัปเดตแผนที่ล่าสุดและเนื้อหาเพิ่มเติมที่รวมอยู่ในการซื้อของคุณได้

- 1 หากคุณซื้อแผนที่ในการดาวน์โหลดหน่วยความจำ ให้ใส่การ์ดลงในช่องเสียบการ์ดหน่วยความจำบนชาร์ตพ्ल็อตเตอร์หรือเครื่องอ่านการ์ดหน่วยความจำ Garmin
- 2 เปิดแอป ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ และเชื่อมต่อกับชาร์ตพ्ल็อตเตอร์ ([เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain](#), หน้า 9)
- 3 หลังจากที่คุณเปิดแอป ActiveCaptain เชื่อมต่อกับชาร์ตพ्ल็อตเตอร์แล้ว ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มือถือของคุณเชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ต
- 4 ในแอป ActiveCaptain ให้เลือก **แผนที่** >  > **My Charts** และตรวจสอบว่าการสมัครสมาชิกที่ใช้งานอยู่สำหรับแผนที่แสดงอยู่ในรายการ
- 5 หากจำเป็น ให้เชื่อมต่อแอป ActiveCaptain กับชาร์ตพ्ल็อตเตอร์เพื่อดำเนินขั้นตอนการเปิดใช้งานให้เสร็จสิ้น
แอป ActiveCaptain จะเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกโดยอัตโนมัติหลังจากที่เชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ต และจากนั้นกับชาร์ตพ्ल็อตเตอร์
แอป ActiveCaptain จะแสดงสถานะการสมัครสมาชิกในรายการ My Charts
หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการยืนยันการสมัครสมาชิกใหม่

การซื้อการสมัครสมาชิกงานแผนที่ด้วย ActiveCaptain

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณกับอินเทอร์เน็ตและเปิดแอป ActiveCaptain
- 2 เลือก **แผนที่** >  > **My Charts** > **เพิ่มการสมัครสมาชิกแผนที่**
- 3 เลือกแผนที่
- 4 เลือก **สมัครสมาชิกทันที**
หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกใหม่

การต่ออายุการสมัครสมาชิกของคุณ

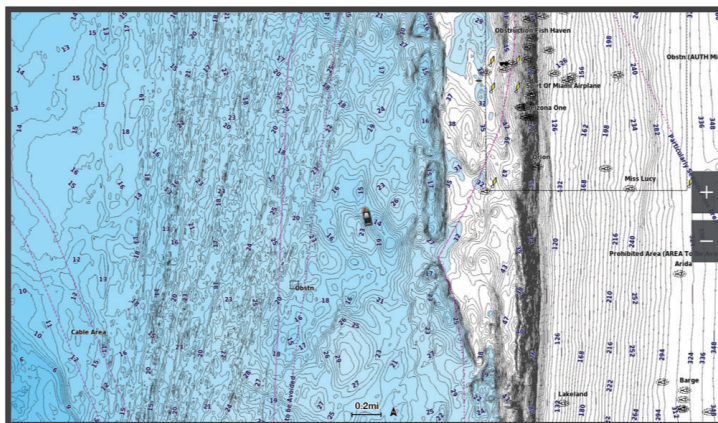
การสมัครสมาชิกแผนที่ของคุณจะหมดอายุหลังจากหนึ่งปี หลังจากการสมัครสมาชิกหมดอายุ คุณสามารถใช้แผนที่ที่ดาวน์โหลดมาต่อไปได้ แต่คุณ将无法ดาวน์โหลดการอัปเดตแผนที่ล่าสุดหรือเนื้อหาเพิ่มเติมได้

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณกับอินเทอร์เน็ตและเปิดแอป ActiveCaptain
- 2 เลือก **แผนที่** >  > **My Charts**
- 3 เลือกแผนที่เพื่อต่อระยะเวลาการใช้งาน
- 4 เลือก **ต่ออายุทันที**
หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกที่ต่อระยะเวลาการใช้งาน

แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพริ่เมียมในบางพื้นที่

แผนที่เดินเรือ ได้รับการปรับให้เหมาะกับการนำทาง คุณสามารถวางแผนเส้นทาง ดูข้อมูลแผนที่ และใช้แผนที่เป็นตัวช่วยในการนำทางในการเปิด แผนที่เดินเรือ ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่เดินเรือ**



แผนที่ตกปลา มอบมุมมองโดยละเอียด พร้อมด้วยรายละเอียดท้องน้ำและเนื้อหาการตกปลาเพิ่มเติม แผนที่นี้ได้รับการปรับให้เหมาะสมสำหรับใช้งานเมื่อตกปลา ในการเปิด แผนที่ตกปลา ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่ตกปลา**

สัญลักษณ์บนแผนที่

ตารางนี้ประกอบด้วยสัญลักษณ์ทั่วไปที่คุณอาจพบได้บนแผนที่ละเอียด

ไอคอน	คำอธิบาย
	ทุ่น
	ข้อมูล
	จุดบริการทางทะเล
	สถานีพยากรณ์ระดับน้ำ
	สถานีวัดกระแสน้ำ
	เลือกภาพมุมมองสูงได้
	เลือกภาพแนวระนาบได้

คุณสมบัตินี้ที่พบได้ในแผนที่ส่วนใหญ่ประกอบไปด้วยเส้นชั้นความลึก, โซนน้ำขึ้นน้ำลง, การหยั่งความลึก (ตามที่ปรากฏในแผนที่กระดาษแบบดั้งเดิม), เครื่องช่วยนำทางและสัญลักษณ์; สิ่งกีดขวาง และพื้นที่สายเคเบิลใต้น้ำ

การซูมเข้าและออกจากแผนที่

ระดับการซูมระบุโดยหมายเลขสเกลที่ด้านล่างของแผนที่ แถบได้หมายเลขสเกลระยะห่างดังกล่าวบนแผนที่

- ในการซูมออก ให้เลือก **—**
- ในการซูมเข้า ให้เลือก **+**

การแพนแผนที่ด้วยปุ่ม

คุณสามารถเลื่อนแผนที่เพื่อดูพื้นที่นอกเหนือจากตำแหน่งปัจจุบันได้

- 1 จากแผนที่ ให้ใช้ปุ่มลูกศร
 - 2 เลือก **BACK** เพื่อหยุดการแพนและเปลี่ยนหน้าจอกลับไปยังตำแหน่งปัจจุบัน
- หมายเหตุ: ในการแพนจากหน้าจอการรวม ให้เลือก **SELECT**

การเลือกรายการในแผนที่โดยใช้ปุ่มอุปกรณ์

- 1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก , ,  หรือ  เพื่อเลื่อนเคอร์เซอร์
- 2 เลือก **SELECT**

การวัดระยะทางบนแผนที่

- 1 จากแผนที่ ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 เลือก **วัด...**

หมุดจะปรากฏบนหน้าจอที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ ระยะทางและมุมจากหมุดจะแสดงที่มุม

คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของเคอร์เซอร์ ให้เลือก กำหนดจุดอ้างอิง

การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่

- 1 จากแผนที่ ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ
- 2 เลือก **สร้างจุดหลักเลี้ยว**

การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูล เช่น ระดับน้ำ กระแสน้ำ ท้องฟ้า หมายเหตุของแผนที่ บริการในพื้นที่เกี่ยวกับตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่เดินเรื่อนำทางหรือแผนที่ตกปลาได้

- 1 จากแผนที่เดินเรื่อนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ
- รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้น ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก
- 2 เลือก **ข้อมูล**

การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Navaid

จากแผนที่เดินเรื่อนำทาง แผนที่ตกปลา มุมมองแผนที่ Perspective 3D หรือมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D คุณสามารถดูรายละเอียดเกี่ยวกับเครื่องช่วยนำทางประเภทต่างๆ ได้ ซึ่งรวมถึงแนวเตือน แสงไฟ และสิ่งกีดขวาง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก Navaid
- 2 เลือกชื่อของ Navaid

การนำทางไปยังจุดบนแผนที่

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่ง

2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **นำทางไปยัง**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรง ให้เลือก **นำทาง** หรือ 
- ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่ง ซึ่งรวมถึงการเลี้ยว ให้เลือก **เส้นทางไปยัง** หรือ 
- ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **นำทางอัตโนมัติ** หรือ 

4 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู (**รหัสสีของเส้นทาง**, หน้า 26)

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าคำแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

5 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

คุณสมบัติแผนที่พรีเมียม

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

หมายเหตุ: ผลิตภัณฑ์บางรุ่นไม่รับรองแผนที่บางประเภท

แผนที่แบบพรีเมียมเพิ่มเติม เช่น Garmin Navionics Vision+™ จะช่วยให้คุณใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้เกิดประโยชน์สูงสุด นอกเหนือจากแผนที่ทางทะเลแบบละเอียดแล้ว แผนที่แบบพรีเมียมอาจจะมีคุณสมบัติเหล่านี้อีกด้วย ซึ่งสามารถใช้งานได้ในพื้นที่

หมายเหตุ: คุณสมบัติแผนที่พรีเมียมบางรายการอาจไม่สามารถใช้งานได้ทันทีหลังจากซื้อ ก่อนที่คุณจะสามารถเข้าถึงคุณสมบัติพิเศษพรีเมียมได้ คุณต้องเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกแผนที่และเลือกดาวน์โหลดคุณสมบัติเฉพาะโดยใช้แอป ActiveCaptain (**การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกแผนที่ทางทะเล**, หน้า 13)

Mariner's Eye 3D: ให้มุมมองจากด้านบน และด้านหลังของเรือเพื่อสร้างระบบนำทางแบบสามมิติ

Fish Eye 3D: ให้มุมมองใต้น้ำแบบสามมิติที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่

แผนที่ตกปลา: แสดงแผนที่ที่มีเส้นชั้นความสูงของพื้นใต้น้ำ และไม่มีข้อมูลการนำทาง แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง: ให้ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงเพื่อมุมมองที่สมจริงของพื้นดินและพื้นน้ำบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง (**การแสดงผลภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง**, หน้า 18)

ภาพถ่ายทางอากาศ: แสดงภาพถ่ายทางอากาศของท่าจอดเรือและสิ่งสำคัญอื่นๆ ที่เกี่ยวข้องกับการนำทางที่จะช่วยให้คุณเห็นภาพสิ่งที่อยู่รอบตัว (**การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ**, หน้า 19)

ถนนและข้อมูล POI แบบละเอียด: แสดงถนนและข้อมูลจุดสนใจ (POI) แบบละเอียด ซึ่งรวมถึงถนนเลียบชายฝั่งแบบละเอียด และ POI เช่น ร้านอาหาร ที่พัก และสถานที่ที่น่าสนใจในพื้นที่

นำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะเกี่ยวกับเรือของคุณและข้อมูลแผนที่เพื่อกำหนดเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปสู่จุดหมายของคุณ

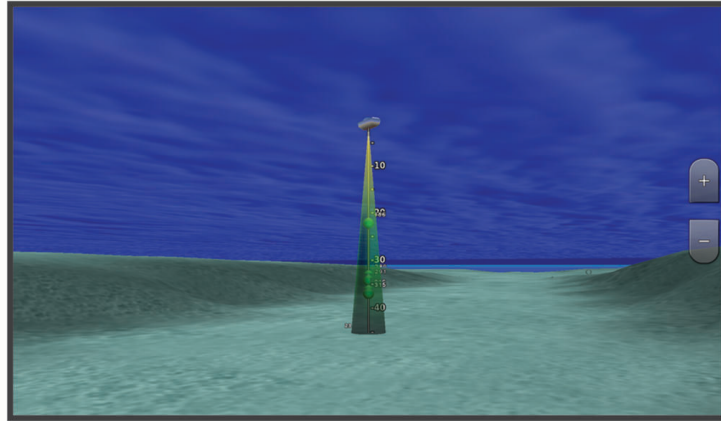
ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซนาร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ

การแสดงความสูงด้วยเจดสี: แสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเจดสี

มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D

การใช้เส้นชั้นความลึกของแผนที่ระดับฟรีเมียม เช่น Garmin Navionics Vision+ มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D ให้มุมมองใต้น้ำของพื้นที่ทะเลและก้นทะเลสาบ

เป้าหมายที่ลอยอยู่ เช่น ปลา จะถูกแสดงออกมาเป็นวงกลมสีแดง เขียว และเหลือง สีแดงหมายถึงเป้าหมายที่ใหญ่ที่สุด และสีเขียวหมายถึงเป้าหมายที่เล็กที่สุด



การดูข้อมูลสถานีวัดระดับน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระมัดระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ไอคอน  บนแผนที่แสดงถึงสถานีวัดระดับน้ำ คุณสามารถดูกราฟแบบละเอียดของสถานีวัดระดับน้ำเพื่อช่วยในการคาดการณ์ระดับน้ำในแต่ละเวลาหรือในแต่ละวันได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับฟรีเมียมในบางพื้นที่

- 1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกสถานีวัดระดับน้ำ
ข้อมูลทิศทางของน้ำขึ้น-ลงและระดับน้ำจะแสดงอยู่ใกล้กับ 
- 2 เลือกชื่อสถานี

เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมิใช่เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มิให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถดูเครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและทิศทางของกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้ คุณจะต้องเปิดใช้งาน ไอคอนเคลื่อนไหวในการตั้งค่าแผนที่ด้วย (*การตั้งค่าเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 18)

เครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำจะแสดงบนแผนที่เป็นกราฟแท่งแนวตั้งพร้อมลูกศร ลูกศรสีแดงชี้ลงแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังลดลง และลูกศรสีน้ำเงินชี้ขึ้นแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังเพิ่มขึ้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแล้ว ความสูงของระดับน้ำที่สถานีจะปรากฏขึ้นด้านบนของเครื่องหมายสถานี

เครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำจะแสดงเป็นลูกศรบนแผนที่ ทิศทางของลูกศรแต่ละตัวแสดงถึงทิศทางของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นบนแผนที่ สีของลูกศรปัจจุบันแสดงถึงความเร็วของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำ ความเร็วกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นจะปรากฏขึ้นด้านบนของเครื่องหมายทิศทาง

สี	ช่วงความเร็วของกระแสน้ำ
เหลือง	0 ถึง 1 น็อต
ส้ม	1 ถึง 2 น็อต
แดง	มากกว่า 2 น็อต

การตั้งค่าเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มิให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและกระแสน้ำแบบภาพนิ่งหรือเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้

- 1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > กระแสน้ำขึ้น/ลง**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแบบเคลื่อนไหวและเครื่องหมายสถานีกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่ ให้เลือก **ที่เคลื่อนไหว**
 - ในการเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่าจะรายงานน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด ให้เลือก **แถบเลื่อน**

การแสดงผลภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือทาง

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มิให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถโอเวอร์เลย์ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงในส่วนพื้นดินหรือทั้งพื้นดินและทะเลของแผนที่เดินเรือทาง

หมายเหตุ: เมื่อเปิดใช้งาน ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงจะปรากฏที่การซูมระดับต่ำเท่านั้น ในกรณีที่ดูไม่สามารถมองเห็นภาพความละเอียดสูงในภูมิภาคแผนที่เสริมของคุณ คุณสามารถเลือก **+** เพื่อทำการซูมเข้าได้ คุณยังสามารถตั้งค่าระดับรายละเอียดให้สูงขึ้นได้โดยการเปลี่ยนรายละเอียดการซูมแผนที่

- 1 จากแผนที่เดินเรือทาง ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > ภาพถ่ายดาวเทียม**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือก **พื้นดินเท่านั้น** เพื่อแสดงข้อมูลแผนที่มาตรฐานบนพื้นน้ำ พร้อมด้วยภาพถ่ายที่ทับซ้อนพื้นดิน

หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping®

 - เลือก **แผนที่ภาพ** เพื่อแสดงภาพถ่ายบนทั้งพื้นน้ำและพื้นดินตามความถี่ที่ระบุ ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับความถี่ของภาพถ่าย ยิ่งคุณตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูงเท่าไร ภาพถ่ายจากดาวเทียมก็จะยิ่งครอบคลุมทั้งพื้นดินและพื้นน้ำมากขึ้นเท่านั้น

การถ่ายภาพทางอากาศของสถานที่สำคัญ

ก่อนที่คุณจะสามารถถ่ายภาพทางอากาศบนแผนที่เดินเรือได้ คุณต้องเปิดการตั้งค่า จุดถ่ายภาพในการตั้งค่าแผนที่ก่อน ([ชั้นแผนที่, หน้า 19](#))

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้ภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ ทำจุดเรือ และทำเรือเพื่อช่วยให้คุณคุ้นเคยกับสิ่งที่ยู่อรอบตัวคุณ หรือเพื่อเตรียมตัวล่วงหน้าก่อนที่จะไปถึงท่าจอดเรือ หรือท่าเรือปลายทาง

1 จากแผนที่เดินเรือ ให้เลือกไอคอนกล้อง

- ในการดูภาพมุมมอง ให้เลือก 
- ในการดูภาพถ่ายเปอร์สเปกทีฟ ให้เลือก  ภาพจะถูกถ่ายจากตำแหน่งของกล้องโดยชี้ไปที่ในทิศทางของรูปกรวย

2 เลือก ถ่ายรูป

เมนูแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่พรีเมียม หรืออุปกรณ์เสริม เช่น เรดาร์

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก MENU

ชั้นแผนที่: ปรับลักษณะของรายการที่แตกต่างกันบนแผนที่ ([ชั้นแผนที่, หน้า 19](#))

Quickdraw Contours: เปิดการวาดเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำ และทำให้คุณสามารถสร้างเลเบลแผนที่ตกปลาได้ ([แผนที่ Garmin Quickdraw Contours, หน้า 23](#))

การตั้งค่า: ปรับการตั้งค่าแผนที่ ([การตั้งค่าแผนที่, หน้า 22](#))

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ ([การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล, หน้า 7](#))

ชั้นแผนที่

คุณสามารถเปิดหรือปิดชั้นแผนที่และคุณสมบัติที่ปรับแต่งได้ของแผนที่ การตั้งค่าแต่ละอันจะใช้เฉพาะกับแผนที่และมุมมองแผนที่ที่กำลังถูกใช้งานเท่านั้น

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่าง ไม่สามารถใช้กับแผนที่และรุ่นฮาร์ดแวร์ตลอดทั้งหมดได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่พรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่**

แผนที่เดินเรือ: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับแผนที่ ([การตั้งค่าชั้นแผนที่, หน้า 20](#))

เรือของฉัน: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับเรือ ([การตั้งค่าชั้นของเรือของฉัน, หน้า 20](#))

จัดการข้อมูลผู้ใช้: แสดงและซ่อนข้อมูลผู้ใช้ เช่น เวยพอยท์ ขอบเขต และแทริค และเปิดรายการข้อมูลผู้ใช้ ([การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้, หน้า 20](#))

น้ำ: แสดงและซ่อนรายการความลึก ([การตั้งค่าชั้นน้ำ, หน้า 21](#))

Quickdraw Contours: แสดงและซ่อนข้อมูล Garmin Quickdraw Contours ([การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours, หน้า 25](#))

การตั้งค่าชั้นแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ**

ภาพถ่ายดาวเทียม: แสดงภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงบนบก หรือทั้งบนบกและส่วนที่เป็นน้ำของแผนที่เดินเรื่อนำทางเมื่อใช้แผนที่แบบพรีเมียมเฉพาะตัว (*การแสดงผลภาพถ่ายดาวเทียมบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง, หน้า 18*)

หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping

กระแสน้ำขึ้น/ลง: แสดงตัวบ่งชี้สถานะกระแสน้ำ และตัวบ่งชี้สถานะพยากรณ์ระดับน้ำบนแผนที่ (*การแสดงผลระดับน้ำและกระแสน้ำ, หน้า 18*) และเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่ารายงานน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด

POI พื้นดิน: แสดงจุดสนใจบนแผ่นดิน

Navaid: แสดงเครื่องช่วยนำทางเช่น ATON หรือไฟกะพริบบนแผนที่ ให้คุณเลือกประเภท navaid NOAA หรือ IALA

จุดให้บริการ: แสดงตำแหน่งสำหรับบริการทางทะเล

ความลึก: ปรับรายการบนชั้นความลึก (*การตั้งค่าชั้นความลึก, หน้า 20*)

เขตที่จำกัด: แสดงข้อมูลเกี่ยวกับเขตที่จำกัดบนแผนที่

จุดถ่ายภาพ: แสดงไอคอนกล้องสำหรับภาพถ่ายทางอากาศ (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ, หน้า 19*)

การตั้งค่าชั้นความลึก

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > ความลึก**

ระยะเจดความลึก: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเจดสี

ระยะเจดความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่ง ไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหึ่งความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหึ่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตราย จะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการข่มสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหึ่งความลึก และทำให้การแสดงผลแผนที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมขณะตกปลา

การตั้งค่าชั้นของเรือของคุณ

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > เรือของคุณ**

เส้นทิศมุ่งหน้า: แสดงและปรับเส้นทิศมุ่งหน้า ซึ่งก็คือเส้นที่ลากบนแผนที่จากจุดหัวเรือไปในทิศทางที่กำลังเดินทางไปxxx

เส้นทิศมุ่งหน้า > เส้นท้ายเรือ: แสดงส่วนขยายจากท้ายเรือไปในทิศทางตรงข้ามกับการเดินทาง

แทร็กที่ใช้งานอยู่: แสดงแทร็กที่ใช้งานบนแผนที่ และเปิดเมนู ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่

วงกลมแสดงทิศ: แสดงวงกลมแสดงทิศรอบๆ เรือของคุณ แสดงทิศทางของเข็มทิศโดยยึดเอาทิศมุ่งหน้าของเรือเป็นหลัก

ไอคอนรูปเรือ: ตั้งค่าไอคอนที่แสดงตำแหน่งปัจจุบันของคุณบนแผนที่

การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้

คุณสามารถแสดงข้อมูลผู้ใช้ เช่น เว่ยพอยท์ ขอบเขต และแทร็คบนแผนที่ได้

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > จัดการข้อมูลผู้ใช้**

Waypoints: แสดงเว่ยพอยท์บนแผนที่ และเปิดรายการเว่ยพอยท์

ขอบเขต: แสดงขอบเขตบนแผนที่ และเปิดรายการขอบเขต

แทร็ค (ชั้นนำ): แสดงแทร็คบนแผนที่

การตั้งค่าชั้นน้ำ

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > น้ำ**

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่างไม่สามารถใช้กับแผนที่ มุมมอง และรุ่นชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่ฟรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

การแสดงความลึกด้วยเจดสี: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเจดสี (*สีของระยะความลึก*, หน้า 21)

ระยะเจดความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่งไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหึงความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหึงความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตราย จะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการขุมสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหึงความลึก และทำให้การแสดงผลแผนที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมขณะตกปลา

การแสดงความสูงด้วยเจดสี: แสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเจดสี การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่ฟรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

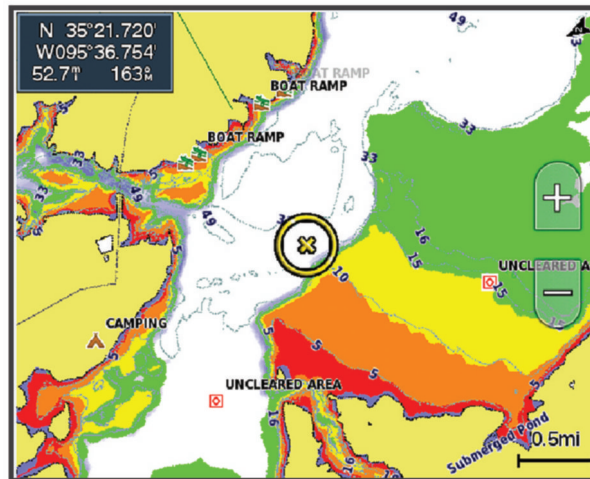
ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซนาร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่ฟรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

ระดับทะเลสาบ: ตั้งค่าระดับน้ำปัจจุบันของทะเลสาบ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่ฟรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

สีของระยะความลึก

คุณสามารถตั้งค่าช่วงสีบนแผนที่ของคุณเพื่อแสดงความลึกของน้ำในตำแหน่งที่ปลาที่เป็นเป้าหมายของคุณกำลังกินเหยื่อในขณะนั้นๆ คุณสามารถตั้งค่าช่วงที่ลึกกว่าได้ เพื่อตรวจสอบว่าความลึกต่ำสุดเปลี่ยนแปลงรวดเร็วแค่ไหนภายในช่วงความลึกเฉพาะ คุณสามารถสร้างช่วงความลึกได้สิบช่วง สำหรับการตกปลาแบบฝั่ง ช่วงความลึกสูงสุดห้าช่วงสามารถช่วยลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนแผนที่ได้ ช่วงความลึกใช้ได้กับทุกแผนที่และพื้นน้ำทุกแบบ

บาง Garmin LakeVü™ และแผนที่ฟรีเมียมเสริมมีช่วงความลึกด้วยเจดตามปกติ



แดง	จาก 0 ถึง 1.5 ม. (จาก 0 ถึง 5 ฟุต)
ส้ม	จาก 1.5 ถึง 3 ม. (จาก 5 ถึง 10 ฟุต)
เหลือง	จาก 3 ถึง 4.5 ม. (จาก 10 ถึง 15 ฟุต)
เขียว	จาก 4.5 ถึง 6.1 ม. (จาก 15 ถึง 20 ฟุต)

หากต้องการเปิดและปรับจากแผนที่ภูมิ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > น้ำ > ระยะเจดความลึก**

การตั้งค่าแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติบางประเภท การตั้งค่าบางประเภทต้องใช้อุปกรณ์เสริมภายนอก หรือแผนที่พรีเมียมที่รองรับ

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > การตั้งค่าแผนที่**

ทิศทางแผนที่: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่

มองไปข้างหน้า: เปลี่ยนตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปที่ด้านล่างของหน้าจอโดยอัตโนมัติเมื่อคุณเพิ่มความเร็ว บ่อนความเร็วสูงสุดเพื่อให้ได้ผลดีที่สุด

ทิศทางของเรือ: ตั้งค่าการจัดตำแหน่งของไอคอนเรือบนแผนที่ ตัวเลือก Auto จะจัดตำแหน่งไอคอนเรือโดยใช้ GPS COG ที่ความเร็วสูง และทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กที่ความเร็วต่ำเพื่อปรับตำแหน่งไอคอนเรือให้ตรงกับเส้นแตริกที่ใช้งาน ตัวเลือก ทิศมุ่งหน้า จะจัดตำแหน่งไอคอนของเรือให้ตรงกับทิศมุ่งหน้าแม่เหล็ก ตัวเลือก ทิศหัวเรือจีพีเอส จะจัดตำแหน่งไอคอนเรือโดยใช้ GPS COG หากแหล่งข้อมูลที่เลือกไม่พร้อมใช้งาน แหล่งข้อมูลที่พร้อมใช้งานจะถูกใช้แทน

⚠ คำเตือน

การตั้งค่าทิศทางของเรือมีวัตถุประสงค์เพื่อเป็นข้อมูลและไม่ได้มีวัตถุประสงค์เพื่อการปฏิบัติตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: คุณสามารถตั้งการตั้ง ทิศทางแผนที่ และ ทิศทางของเรือ แยกกันสำหรับแผนที่เดินเรือสองแบบที่ใช้ในหน้ารวมกัน

รายละเอียด: ปรับจำนวนรายละเอียดที่แสดงบนแผนที่ในแต่ละระดับการซูม

ขนาดตาราง: ตั้งค่าขนาดของตารางที่จะแสดง

แผนที่โลก: เลือกใช้ระหว่างแผนที่โลกมาตรฐาน หรือแผนที่แบ่งระดับด้วยเจดสีบนแผนที่ของคุณ จะมองเห็นความแตกต่างเหล่านี้ได้ก็ต่อเมื่อซูมออกไกลเกินจนไม่สามารถเห็นแผนที่แบบละเอียดได้

แผนที่แทรก: แสดงแผนที่ขนาดเล็กโดยจับจุดศูนย์กลางที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

การตั้งค่า Fish Eye 3D

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

จากมุมมองแผนที่แบบ Fish Eye 3D เลือก MENU

ดู: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่ 3 มิติ

แทร็ค (ขึ้นน้ำ): แสดงแทร็ค

กรวยโซนาร์: แสดงกรวยที่ระบุถึงบริเวณที่ถูกครอบคลุมโดยหัวโซนาร์

สัญลักษณ์ปลา: แสดงเป้าหมายที่ถูกพิก

แผนที่ที่รองรับ

เพื่อช่วยให้คุณใช้เวลาบนผิวน้ำได้อย่างปลอดภัยและเพลิดเพลิน อุปกรณ์ Garmin สนับสนุนเฉพาะแผนที่ทางการที่จัดทำโดย Garmin หรือผู้ผลิตภายนอกที่ได้รับการอนุมัติ

คุณสามารถซื้อแผนที่จาก Garmin หากคุณซื้อแผนที่จากผู้จำหน่ายนอกเหนือจาก Garmin ให้ตรวจสอบผู้จำหน่ายก่อนซื้อ ให้ระมัดระวังเป็นพิเศษสำหรับผู้จำหน่ายออนไลน์ หากคุณสามารถซื้อแผนที่ที่ระบบไม่รองรับมาแล้ว ให้คืนแผนที่สู่ผู้จำหน่าย

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ให้ผู้ใช้สามารถสร้างแผนที่ได้ Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการของแผนที่ที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การใช้งานหรือการเชื่อถือแผนที่ที่สร้างโดยบุคคลที่สามถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ทำให้คุณสามารถสร้างแผนที่ที่มีทั้งเลเบลเส้นชั้นความสูงและความลึกของแหล่งน้ำทุกประเภทได้ทันที

เมื่อ Garmin Quickdraw Contours บันทึกข้อมูล จะมีวงกลมสีขึ้นมารอบๆ ไอคอนเรือ วงกลมนี้แสดงถึงพื้นที่โดยประมาณของแผนที่ที่ถูกเก็บข้อมูลในแต่ละรอบ



วงกลมสีเขียวหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วต่ำกว่า 16 กม./ชม. (10 ไมล์/ชม.) วงกลมสีเหลืองหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วอยู่ระหว่าง 16 ถึง 32 กม./ชม. (10 ถึง 20 ไมล์/ชม.) วงกลมสีแดงหมายถึงความลึกหรือตำแหน่ง GPS ที่ไม่ดี และความเร็วสูงกว่า 32 กม./ชม. (20 ไมล์/ชม.)

คุณสามารถดู Garmin Quickdraw Contours ในหน้าจอรวม หรือดูเป็นมุมมองเดี่ยวบนแผนที่ก็ได้

ปริมาณของข้อมูลที่บันทึกได้จะขึ้นอยู่กับขนาดของการ์ดหน่วยความจำของคุณ ที่มาของเรือของคุณ และความเร็วของเรือของคุณในขณะที่กำลังบันทึกข้อมูล คุณสามารถบันทึกได้นานขึ้นถ้าคุณใช้โซนาร์แบบลำคลื่นเดียว โดยเฉลี่ยแล้วคุณสามารถบันทึกข้อมูลเป็นเวลา 1,500 ชั่วโมงได้โดยใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 2 GB

ตอนที่คุณบันทึกข้อมูลของคุณลงบนการ์ดหน่วยความจำในชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ ข้อมูลใหม่จะถูกเพิ่มลงไปบนแผนที่ Garmin Quickdraw Contours และจะถูกบันทึกลงในการ์ดหน่วยความจำ ในกรณีที่คุณเปลี่ยนการ์ดหน่วยความจำใหม่ ข้อมูลเดิมจะไม่ถูกถ่ายโอนไปที่การ์ดใหม่นั้น

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours คุณจะต้องมีความลึกของโซนาร์ ตำแหน่ง GPS ของคุณ และการ์ดหน่วยความจำที่มีพื้นที่สำหรับเก็บข้อมูลเพียงพอ

- 1 จากหน้ามุมมองแผนที่ เลือก **MENU > Quickdraw Contours > เริ่มการบันทึก**
- 2 เมื่อการบันทึกเสร็จสมบูรณ์ เลือก **MENU > Quickdraw Contours > หยุดการบันทึก**
- 3 เลือก **จัดการ > ชื่อ** แล้วใส่ชื่อให้แผนที่นั้น

การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

คุณสามารถเพิ่มเลเบลให้กับแผนที่ Garmin Quickdraw Contours เพื่อระบุถึงจุดอันตราย หรือจุดน่าสนใจต่างๆ ได้

- 1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 เลือก **เลเบล Quickdraw**
- 3 ใส่ข้อความสำหรับเลเบล แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

ชุมชน Garmin Quickdraw

ชุมชน Garmin Quickdraw เป็นชุมชนออนไลน์สาธารณะแบบไม่มีค่าใช้จ่ายซึ่งให้คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ที่ผู้อื่นได้สร้างไว้ คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours กับผู้อื่นได้ คุณต้องใช้แอป ActiveCaptain เพื่อเข้าชุมชน Garmin Quickdraw ([การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain, หน้า 24](#))

หมายเหตุ: อุปกรณ์ Garmin ต้องมีช่องเสียบการ์ดหน่วยความจำหรือเทคโนโลยี Wi-Fi เพื่อเข้าร่วมในชุมชน Garmin Quickdraw

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain

- 1 จากอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ([เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain, หน้า 9](#))
- 2 จากแอปพลิเคชัน ให้เลือก **ชุมชน Quickdraw**
คุณสามารถดาวน์โหลดเส้นชั้นความสูงจากผู้อื่นในชุมชน ([การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain, หน้า 24](#)) และแบ่งปันเส้นชั้นความสูงที่คุณสร้างไว้ ([การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain, หน้า 24](#))

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw

- 1 จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ชุมชน Quickdraw > ค้นหาชั้นความสูง**
- 2 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว
- 3 เลือก **เลือกพื้นที่ดาวน์โหลด**
- 4 ลากกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
- 5 ลากมุมเพื่อเปลี่ยนพื้นที่ดาวน์โหลด
- 6 เลือก **พื้นที่ดาวน์โหลด**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 เส้นชั้นความสูงที่ดาวน์โหลดไว้จะได้รับการถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์โดยอัตโนมัติ

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้ เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวทย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

เมื่อคุณตั้งค่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain ของคุณ คุณอาจเลือกที่จะแบ่งปันชั้นความสูงของคุณกับชุมชนโดยอัตโนมัติ หากไม่ ให้ทำตามขั้นตอนต่อไปเพื่อเปิดใช้งานการแบ่งปัน

จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ซิงค์กับพล็อตเตอร์ > มีส่วนร่วมกับชุมชน**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 แผนที่ชั้นความสูงของคุณจะได้รับการถ่ายโอนไปยังชุมชนโดยอัตโนมัติ

การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > Quickdraw Contours > การตั้งค่า**

ค่าชดเชยการบันทึก: ตั้งค่าระยะทางระหว่างความลึกของโซนาร์กับความลึกของการบันทึกเส้นชั้นความสูง หากระดับน้ำเปลี่ยนแปลงหลังจากการบันทึกล่าสุดของคุณ ให้ปรับการตั้งค่านี้เพื่อให้ความลึกของการบันทึกเหมือนกันทั้งสองการบันทึก

ตัวอย่างเช่น หากเวลาล่าสุดที่คุณบันทึกมีความลึกโซนาร์เท่ากับ 3.1 ม. (10.5 ฟุต) และความลึกโซนาร์ของวันนี้เท่ากับ 3.6 ม. (12 ฟุต) ให้ป้อน -0.5 ม. (-1.5 ฟุต) สำหรับค่า บันทึกซ้อน

ค่าชดเชยการแสดงผลของผู้ใช้: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของคุณเอง เพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

การสื่อสารค่าชดเชยการแสดงผลจากชุมชนค่าชดเชยการแสดงผล: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของชุมชนเพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

สีของการสำรวจ: ตั้งค่าสีของการแสดงผล Garmin Quickdraw Contours เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ สีจะแสดงคุณภาพของการบันทึก เมื่อปิดการตั้งค่านี้ บริเวณเส้นชั้นความสูงจะใช้สีมาตรฐานของแผนที่

สีเขียวหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วต่ำกว่า 16 กม./ชม. (10 ไมล์/ชม.) สีเหลืองหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วอยู่ระหว่าง 16 ถึง 32 กม./ชม. (10 ถึง 20 ไมล์/ชม.) สีแดงหมายถึงความลึกหรือตำแหน่ง GPS ที่ไม่ดี และความเร็วสูงกว่า 32 กม./ชม. (20 ไมล์/ชม.)

การแสดงความลึกด้วยเจดสี: ระบุความลึกต่ำสุดและสูงสุดของช่วงความลึกและสีสำหรับช่วงความลึกนั้น

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่บางอันมีเฉพาะในแผนที่แบบพรีเมียมในบางบริเวณเท่านั้น

ในการให้นำทาง คุณจะต้องเลือกจุดหมาย กำหนดเส้นทาง หรือสร้างเส้นทางขึ้นมา แล้วเดินทางตามเส้นทางนั้น คุณสามารถเดินทางตามเส้นทางบนแผนที่เดินเรือ นำทาง แผนที่ตกปลา มุมมองแผนที่ Perspective 3D หรือมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D ได้

คุณสามารถกำหนด และเดินทางตามเส้นทางไปยังจุดหมายได้โดยใช้วิธีการหนึ่งในสามวิธีการต่อไปนี้: นำทาง, เส้นทางไปยัง หรือ นำทางอัตโนมัติ

นำทาง: นำคุณตรงไปยังจุดหมายโดยตรง วิธีการนี้คือตัวเลือกมาตรฐานของการนำทางไปยังจุดหมาย ชาร์ตพล็อตเตอร์สร้างเส้นทางแบบเส้นตรงหรือเส้นทางไปยังจุดหมาย เส้นทางอาจจะวิ่งผ่านพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

เส้นทางไปยัง: สร้างเส้นทางจากตำแหน่งของคุณไปยังจุดหมาย โดยอนุญาตให้คุณเพิ่มเลี้ยวระหว่างทางได้ ตัวเลือกนี้จะมอบเส้นทางแบบเส้นตรงไปยังจุดหมายให้ แต่จะอนุญาตให้คุณสามารถเพิ่มเลี้ยวลงในเส้นทางเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ ได้

นำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะของเรือของคุณประกอบกับข้อมูลแผนที่เพื่อเลือกเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปยังจุดหมายของคุณ ตัวเลือกนี้มีเฉพาะเมื่อคุณใช้แผนที่แบบพรีเมียมที่รองรับในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานด้วย ตัวเลือกนี้จะนำทางแบบบอกรายละเอียดทุกจุดไปสู่จุดหมาย โดยจะหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่น (*การแนะนำอัตโนมัติ*, หน้า 32)

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

สีของเส้นทางจะเปลี่ยนไปตามปัจจัยหลายอย่าง (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 26)

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง

คำถาม	คำตอบ
ฉันจะทำให้ชาร์ตพล็อตเตอร์นำทางฉันไปในทิศทางที่ฉันต้องการไปได้อย่างไร (ทิศทาง)?	นำทางโดยใช้ตัวเลือก ไปที่ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่</i> , หน้า 27)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางให้เป็นเส้นตรง (ลดการเลี้ยวให้เหลือน้อยที่สุด) ไปยังจุดหมายโดยใช้ระยะทางที่สั้นที่สุดจากตำแหน่งปัจจุบันได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบขาเดียว และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 30)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางไปยังจุดหมายโดยหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางที่มีอยู่ในแผนที่ได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบหลายขา และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 30)
อุปกรณ์นี้สามารถสร้างเส้นทางให้ฉันได้หรือไม่?	ในกรณีที่คอมพิวเตอร์มีแผนที่ฟรีเมียมที่รองรับการแนะนำอัตโนมัติ และคุณอยู่ในบริเวณที่การแนะนำอัตโนมัติครอบคลุมถึง ให้คุณใช้การนำทางโดยใช้ตัวเลือกการแนะนำอัตโนมัติ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ</i> , หน้า 32)
ฉันจะเปลี่ยนการตั้งค่าการแนะนำอัตโนมัติสำหรับเรือของฉันได้อย่างไร?	โปรดดู <i>การกำหนดค่าเส้นทางและการแนะนำอัตโนมัติ</i> , หน้า 34

รหัสสีของเส้นทาง

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

เมื่อคุณนำทาง สีของเส้นทางอาจเปลี่ยนไปเพื่อระบุว่าเมื่อใดที่คุณควรระมัดระวัง

สีม่วงแดง: เส้นแสดงเส้นทางเริ่มต้น

ม่วงอ่อน: แก้ไขเส้นทางแบบไดนามิก ซึ่งแสดงว่าคุณออกนอกเส้นทาง

ส้ม: ข้อควรระวัง! ส่วนนี้ของเส้นทางอาจอยู่ใกล้กับเกณฑ์ขั้นต่ำของการตั้งค่าความลึกและความสูงของการแนะนำอัตโนมัติ ตัวอย่างเช่น ส่วนเส้นทางจะเป็นสีส้มเมื่อเส้นทางผ่านใต้สะพานหรืออาจมีน้ำตื้น แผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ เท่านั้น

แถบสีแดง: คำเตือน! ส่วนนี้ของเส้นทางอาจไม่ปลอดภัย ตามการตั้งค่าความลึกและความสูงของการแนะนำอัตโนมัติ ตัวอย่างเช่น ส่วนเส้นทางจะเป็นแถบสีแดงเมื่อเส้นทางผ่านใต้สะพานที่ต่ำมากหรืออยู่ในน้ำตื้น เส้นนี้เป็นแถบสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ เท่านั้น เส้นนี้เป็นแถบสีแดงและสีเทาในแผนที่รุ่นก่อนหน้า

เทา: ไม่สามารถคำนวณส่วนนี้ของเส้นทางได้เนื่องจากพื้นดินหรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ หรือไม่มีการครอบคลุมของแผนที่ในตำแหน่งนั้น

จุดหมาย

คุณสามารถเลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้หลายชนิด หรือใช้เลือกจากรายการก็ได้

ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ

คุณสามารถค้นหาเว่ยพอยท์ที่บันทึกไว้ เส้นทางที่บันทึกไว้ แทร็คที่บันทึกไว้ และจุดบริการทางทะเลโดยใช้ชื่อในการค้นหาได้

1 เลือก  > บริการ > ค้นหาตามรายชื่อ

2 ใส่ชื่อจุดหมายของคุณให้ได้บางส่วนเป็นอย่างน้อย

3 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จสิ้น**

จุดหมาย 50 แห่งที่ใกล้ที่สุดที่อยู่ในข้อกำหนดการค้นหาของคุณจะปรากฏขึ้นมา

4 เลือกจุดหมาย

เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง

จากแผนที่เดินเรือนำทาง เลือกจุดหมาย

การค้นหาคจุดบริการทางทะเล

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

ชาร์ตพล็อตเตอร์มีข้อมูลจุดบริการทางทะเลอยู่หลายพันแห่ง

- 1 เลือก  > บริการ
- 2 เลือก บริการนอกชายฝั่ง หรือบริการภายในประเทศ
- 3 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกประเภทของการบริการทางทะเล
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงรายการสถานที่ที่ใกล้ที่สุด และระยะทางพร้อมทิศทางสำหรับแต่ละที่
- 4 เลือกปลายทางเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับปลายทาง หากมี
คุณสามารถใช้ปุ่มลูกศรเพื่อเลื่อนดูรายการของปลายทางที่ใกล้ที่สุด

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่

คำเตือน

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

คุณสามารถตั้งค่า และการเดินทางตามเส้นทางตรงจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมายที่เลือกได้

- 1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย, หน้า 26*)
- 2 เลือก **นำทางไปยัง > นำทาง**
เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง
- 3 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ
- 4 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)
คุณยังสามารถใช้ลูกศร course-to-steer สีส้ม ซึ่งแสดงรัศมีการเลี้ยวที่เสนอเพื่อนำเรือของคุณกลับไปยังเส้นทาง

คำเตือน

ตรวจสอบเส้นทางสำหรับสิ่งกีดขวางก่อนเลี้ยว หากเส้นทางไม่ปลอดภัย ให้ลดความเร็วของเรือของคุณและกำหนดเส้นทางที่ปลอดภัยกลับไปหาเส้นทาง

การหยุดการนำทาง

ในขณะที่กำลังทำการนำทาง จากแผนที่เดินเรือนำทางที่มี เลือกตัวเลือก

- เลือก **MENU > หยุดการนำทาง**
- ในขณะที่กำลังทำการนำทางด้วยการแนะนำอัตโนมัติ เลือก **MENU > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง**

เวย์พอยท์

เวย์พอยท์คือตำแหน่งที่คุณบันทึกและจัดเก็บไว้ในอุปกรณ์ Waypoint สามารถทำเครื่องหมายได้ว่าคุณอยู่ที่ใด คุณกำลังจะไปทีใด และคุณได้ไปที่ใดมาแล้วบ้าง คุณสามารถเพิ่มรายละเอียดเกี่ยวกับตำแหน่ง เช่น ชื่อ ความสูง และความลึกได้

บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์

จากหน้าจอใดก็ได้ เลือก **MARK**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก  > **Waypoints** > จุดเดินทางใหม่
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้การใส่พิกัดตำแหน่ง ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดลงไป
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **เลือกจากแผนที่** เลือกตำแหน่งแล้วเลือกปุ่ม **สร้างจุดหักเหี้ยว**
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้ระยะ (ระยะทาง) และทิศทาง ให้เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง** และป้อนข้อมูล

การทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB

เลือก **MARK** > คนตกน้ำ

เครื่องหมาย Man Overboard (MOB) สากลจะทำเครื่องหมายจุด MOB ที่ดำเนินอยู่ และชาร์ตพล็อตเตอร์จะกำหนดเส้นทางตรงกลับไปยังตำแหน่งที่ทำเครื่องหมาย

การฉายเวย์พอยท์

คุณสามารถสร้างเวย์พอยท์ใหม่โดยการฉายระยะทางและทิศทางจากตำแหน่งอื่นได้ ซึ่งเป็นประโยชน์เมื่อสร้างเส้นเริ่มต้นและสิ้นสุดการแข่งขันแล่นเรือ

- 1 เลือก  > **Waypoints** > จุดเดินทางใหม่ > **ป้อนระยะ/ทิศทาง**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุดอ้างอิงบนแผนที่
- 3 เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง**
- 4 ป้อนระยะ และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 5 ป้อนทิศทาง และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 6 เลือก **สร้างจุดหักเหี้ยว**

การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือกตัวเลือก:

- เลือก  > **Waypoints**
- จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก **MENU** > **Waypoints**

การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก  > **Waypoints**
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
 - ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ ให้เลือก **สัญลักษณ์**
 - ในการเลื่อนตำแหน่งของเวย์พอยท์ ให้เลือก **ตำแหน่ง**
 - ในการเปลี่ยนความลึก ให้เลือก **ความลึก**
 - ในการเปลี่ยนอุณหภูมิน้ำ ให้เลือก **อุณหภูมิน้ำ**
 - ในการเปลี่ยนความเห็น ให้เลือก **ความเห็น**

การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก  > Waypoints
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ตำแหน่ง**
- 4 กำหนดตำแหน่งใหม่ให้เวย์พอยท์
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้พิกัด ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดใหม่ลงไป จากนั้นเลือก **เสร็จสิ้น** หรือ **ยกเลิก**
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **เลือกจากแผนที่** แล้วเลือกตำแหน่งใหม่บนแผนที่ และเลือก **เลื่อนจุดเดินทาง**
 - ในการย้ายเวย์พอยท์โดยใช้ตำแหน่งปัจจุบันของเรือ ให้เลือก **ใช้ตำแหน่งปัจจุบัน**
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้ระยะ (ระยะทาง) และทิศทาง ให้เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง** และป้อนข้อมูล จากนั้นเลือก **เสร็จสิ้น**

การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

ก่อนที่คุณจะสามารถนำทางไปยังเวย์พอยท์ คุณจะต้องสร้างเวย์พอยท์ขึ้นมาก่อน

- 1 เลือก  > Waypoints
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **นำทางไปยัง**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรงเลย ให้เลือก **นำทาง**
 - ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่งเฉพาะที่รวมถึงการเลี้ยวด้วย ให้เลือก **เส้นทางไปยัง**
 - ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **นำทางอัตโนมัติ**
- 5 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เชกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด
- 6 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบเวย์พอยท์หรือ MOB

- 1 เลือก  > Waypoints
- 2 เลือกเวย์พอยท์หรือ MOB
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือก  > **จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > Waypoints > All**

เส้นทาง

เส้นทางคือเส้นทางจากตำแหน่งหนึ่งไปยังจุดหมายอย่างน้อยหนึ่งจุด

การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

คุณสามารถสร้างเส้นทาง และใช้เส้นทางนั้นนำทางได้ทันทีบนแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกปลา วิธีการนี้จะไม่บันทึกเส้นทาง

- 1 จากแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกปลา เลือกจุดหมาย
- 2 เลือก **SELECT > เส้นทางไปยัง**
- 3 เลือกตำแหน่งของการเลี้ยวครั้งสุดท้ายก่อนถึงจุดหมาย
- 4 เลือก **SELECT > เพิ่มทางโค้ง**
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำซ้ำเพื่อเพิ่มจุดเลี้ยว โดยถอยหลังจากจุดหมายกลับมาที่ตำแหน่งปัจจุบันของเรือของคุณ จุดเลี้ยวสุดท้ายที่คุณเพิ่มเข้าไปควรเป็นจุดแรกที่คุณเลี้ยวโดยเริ่มจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ จุดนั้นควรจะเป็นเลี้ยวที่ใกล้กับเรือของคุณที่สุด
- 6 เลือก **SELECT > เสร็จสิ้น**
- 7 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู
- 8 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง

คุณสามารถเพิ่มจุดเลี้ยว 250 จุด ต่อเส้นทาง

- 1 เลือก  > **เส้นทาง > ใหม่ > เส้นทางที่ใช้บนแผนที่**
- 2 เลือกจุดเริ่มต้นของเส้นทาง
จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันหรือตำแหน่งอื่นก็ได้
- 3 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 4 เลือกตำแหน่งจุดเลี้ยวถัดไปบนแผนที่
- 5 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 6 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำขั้นตอน 4 และ 5 ซ้ำเพื่อเพิ่มจุดเลี้ยว
- 7 เลือก **เสร็จสิ้น**

การดูรายการของเส้นทางและเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติ

- 1 เลือก  > **เส้นทาง**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ตัวกรอง** เพื่อดูเส้นทางอย่างเดียว หรือเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติอย่างเดียว
- 3 เลือก **เรียงลำดับ** เพื่อเรียงลำดับรายการเส้นทางที่มีอยู่ตาม ช่วง ความยาว หรือชื่อ

การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อของเส้นทาง หรือเปลี่ยนเลี้ยวที่อยู่ในเส้นทางได้

- 1 เลือก  > **เส้นทาง**
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขเส้นทาง**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
 - ในการแก้ไขการเลี้ยวจากรายการ ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง > ใช้บัญชีรายการทางโค้ง** แล้วเลือกการเลี้ยวจากรายการนั้น
 - ในการเลือกเลี้ยวโดยใช้แผนที่ ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง > เลือกจากแผนที่** แล้วเลือกตำแหน่งบนแผนที่

การแก้ไขการเลี้ยวที่ใช้เวย์พอยท์ที่บันทึกไว้จะไม่ย้ายเวย์พอยท์ดังกล่าว แต่จะเป็นการเปลี่ยนตำแหน่งเลี้ยวในเส้นทางใหม่ การย้ายตำแหน่งของเวย์พอยท์ที่ใช้ในเส้นทางจะไม่ย้ายการเลี้ยวในเส้นทาง

การค้นหาและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง (*การสร้างและการบันทึกเส้นทาง*, หน้า 30)

1 เลือก > เส้นทาง

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก นำทางไปยัง

4 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ข้างหน้า**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**
- ในการนำทางขนานไปกับเส้นทาง ให้เลือก **ออฟเซต** (*การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้*, หน้า 31)
- ในการนำทางเส้นทางจากเวย์พอยท์แรกของเส้นทาง ให้เลือก **จากจุดเริ่มต้น**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

5 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

6 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

7 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง (*การสร้างและการบันทึกเส้นทาง*, หน้า 30)

1 เลือก > เส้นทาง

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก นำทางไปยัง

4 เลือก ออฟเซต เพื่อนำทางคู่ขนานไปกับเส้นทาง

5 เลือก ออฟเซต เพื่อป้อนระยะทางที่จะขดเขยจากเส้นทาง

6 แสดงวิธีการนำทางในเส้นทาง:

- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ด้านหน้ากราบซ้าย**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ด้านหน้ากราบขวา**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ย้อนกลับ - ท่าเรือ**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ย้อนกลับ - กราบเรือ**

7 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จสิ้น**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

8 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

9 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

10 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

เริ่มรูปแบบการค้นหา

คุณสามารถเริ่มรูปแบบการค้นหาในบริเวณค้นหาได้ รูปแบบที่ต่างกันเหมาะกว่ากับสถานการณ์การค้นหาที่ต่างกัน

1 เลือก  > เส้นทาง > ใหม่ > เส้นทางที่ใช้รูปแบบ SAR

2 เลือกรูปแบบ:

- เลือก **การค้นหาแบบกรวย** เมื่อค่อนข้างทราบตำแหน่งของวัตถุ บริเวณการค้นหามีขนาดเล็ก และจำเป็นต้องมีการค้นหาอย่างละเอียด
- เลือก **สี่เหลี่ยมขยาย** เมื่อไม่แน่ใจถึงตำแหน่งของวัตถุ บริเวณการค้นหามีขนาดเล็ก และจำเป็นต้องมีการค้นหาอย่างละเอียด
- เลือก **เส้นคดเคี้ยว/ขนาน** เมื่อทราบตำแหน่งของวัตถุคร่าวๆ บริเวณการค้นหามีขนาดเล็ก และจำเป็นต้องค้นหาอย่างต่อเนื่อง

3 ป้อนพารามิเตอร์การค้นหา

4 เลือก **เสร็จสิ้น**

การลบเส้นทางที่บันทึก

1 เลือก  > เส้นทาง

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด

เลือก  > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทาง

การแนะนำอัตโนมัติ

คำเตือน

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เส้นทางและเส้นทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่ว่าจะไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navais และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้การแนะนำอัตโนมัติเพื่อร่างเส้นทางที่ดีที่สุดเพื่อไปยังจุดหมายของคุณ การแนะนำอัตโนมัติจะใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณในการเก็บข้อมูลแผนที่ เช่น ระดับความลึกของน้ำ และสิ่งกีดขวางที่บันทึกไว้ เพื่อทำการคำนวณเส้นทางแนะนำ คุณสามารถปรับเปลี่ยนเส้นทางได้ในระหว่างการนำทาง

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย, หน้า 26*)

2 เลือก **นำทางไปยัง > นำทางอัตโนมัติ**

3 ตรวจสอบเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

4 เลือก **เริ่มต้นการนำทาง**

5 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ (*รหัสสีของเส้นทาง, หน้า 26*)

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

- 1 เลือก  > เส้นทาง > ใหม่ > นำทางอัตโนมัติ
- 2 เลือกจุดเริ่มต้น แล้วเลือก **ถัดไป**
- 3 เลือกจุดหมาย แล้วเลือก **ถัดไป**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดูภัยอันตราย และปรับเปลี่ยนเส้นทางที่อยู่ใกล้ภัยอันตราย ให้เลือก **ตรวจสอบอันตราย**
 - ในการปรับเปลี่ยนเส้นทาง ให้เลือก **ปรับเส้นทาง** แล้วทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ
 - ในการลบเส้นทาง ให้เลือก **ยกเลิกการแนะนำอัตโนมัติ**
 - ในการบันทึกเส้นทาง ให้เลือก **เสร็จสิ้น**

การปรับเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก  > เส้นทางและการแนะนำอัตโนมัติ
- 2 เลือกเส้นทาง แล้วเลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ปรับเส้นทาง**
คำแนะนำ: ในขณะที่กำลังนำทางโดยใช้ นำทางอัตโนมัติ ให้เลือกเส้นทางบนแผนที่เดินรือนำทาง แล้วเลือก ปรับเส้นทาง
- 3 เลือกตำแหน่งบนเส้นทาง
- 4 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อย้ายจุดไปยังตำแหน่งใหม่
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุด และเลือก **ลบ**
- 6 เลือก **เสร็จสิ้น**

ยกเลิกการคำนวณ นำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่

จากแผนที่เดินรือนำทาง ให้เลือก **MENU > ยกเลิก**

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก **BACK** เพื่อยกเลิกการคำนวณทันทีอย่างรวดเร็วได้

การตั้งค่าถึงตามเวลา

คุณสามารถใช้คุณสมบัตินี้บนเส้นทาง หรือบนเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ เพื่อผลลัพธ์ว่าคุณจะไปถึงจุดที่เลือกไว้ในเวลาใด ตัวเลือกนี้ทำให้คุณสามารถกำหนดเวลาที่ คุณจะไปถึงตำแหน่งนั้นได้ เช่น การเปิดสะพาน หรือเส้นเริ่มต้นการแข่งขัน

- 1 จากแผนที่เดินรือนำทาง ให้เลือก **MENU**
- 2 เลือก **เวลาที่มาถึง**
คำแนะนำ: คุณสามารถเปิดเมนู เวลาที่มาถึง ได้อย่างรวดเร็วโดยการเลือกจุดบนเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

⚠ ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ หากส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าการตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ หรือตื้นกว่า ระยะห่างแนวตั้ง ส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะปรากฏเป็นเส้นทึบสีส้มหรือเส้นลายทางสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ จะปรากฏเป็นเส้นลายทางสีเลือดหมูและสีเทาในเวอร์ชันก่อนหน้า เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้นมา (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 26)

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ได้

เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถแล่นผ่านได้อย่างปลอดภัย

หมายเหตุ: ค่าความลึกต่ำสุดของแผนที่แบบพรีเมียม (ที่ผลิตก่อนปี 2016) คือ 3 ฟุต หากคุณใส่ค่าที่น้อยกว่า 3 ฟุต แผนที่จะใช้ความลึกที่ 3 ฟุตเท่านั้นสำหรับการคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

ระยะห่างแนวตั้ง: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอดผ่านได้อย่างปลอดภัย

ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทางอาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะป้อนค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทางถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การแนะนำอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง*, หน้า 34)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ

2 เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ

3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปมาก่อนหน้านั้นแล้ว

4 เลือก **นำทางไปยัง** > **นำทางอัตโนมัติ**

5 ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้นทาง **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

6 เลือกตัวเลือก:

- หากตำแหน่งการวางเส้นทางเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **MENU** > **ตัวเลือกการนำทาง** > **หยุดการนำทาง** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนต่อไปถึงขั้นตอนที่ 10
- หากตำแหน่งการวางเส้นทางแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก  > **การกำหนดค่า** > **การนำทาง** > **นำทางอัตโนมัติ** > **ระยะห่างแนวชายฝั่ง** > **ใกล้**
- หากเลี้ยวของเส้นทางกว้างเกินไป ให้เลือก  > **การกำหนดค่า** > **การนำทาง** > **นำทางอัตโนมัติ** > **ระยะห่างแนวชายฝั่ง** > **ใกล้**

7 ในกรณีที่คุณเลือก **ใกล้** หรือ **ไกล** ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้นทาง **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในแนวนอนให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาก็คือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ

8 เลือกตัวเลือก:

- หากตำแหน่งการวางเส้นทางเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **MENU** > **ตัวเลือกการนำทาง** > **หยุดการนำทาง** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนต่อไปถึงขั้นตอนที่ 10
- หากตำแหน่งการวางเส้นทางอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก  > **การกำหนดค่า** > **การนำทาง** > **นำทางอัตโนมัติ** > **ระยะห่างแนวชายฝั่ง** > **ใกล้ที่สุด**
- หากเลี้ยวของเส้นทางกว้างเกินไป ให้เลือก  > **การกำหนดค่า** > **การนำทาง** > **นำทางอัตโนมัติ** > **ระยะห่างแนวชายฝั่ง** > **ใกล้ที่สุด**

- 9 ในกรณีที่คุณเลือก **ใกล้ที่สุด** หรือ **ไกลที่สุด** ในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
- เส้นทาง **นำทางอัตโนมัติ** จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ไกลที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะ ไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น **นำทางอัตโนมัติ** ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้นเคยกับการทำงานของการตั้งค่า **ระยะห่างแนวชายฝั่ง**

แทริค

แทริคคือการบันทึกเส้นทางการเดินเรือของคุณ แทริคที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทริคที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ได้ คุณสามารถแสดงแทริคในแผนที่ หรือมุมมองแผน 3 มิติแต่ละอันได้

การแสดงผลแทริค

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทริค (ขึ้นน้ำ)**
- 2 เลือกแทริคที่จะแสดง
เส้นรอยทางบนแผนที่ระบุถึงแทริคของคุณ

การตั้งค่าสีให้กับแทริคที่ใช้งาน

- 1 เลือก  > แทริค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทริคที่ใช้งานอยู่ > สีแทริค
- 2 เลือกสีแทริค

การบันทึกแทริคที่ใช้งาน

แทริคที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทริคที่ใช้งาน

- 1 เลือก  > แทริค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตามปัจจุบัน
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทริคที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก **บันทึกเหตุการณ์**
- 3 เลือก **บันทึก**

การเรียกดูรายการแทริคที่บันทึกไว้

เลือก  > แทริค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม

การแก้ไขแทริคที่บันทึกไว้

- 1 เลือก  > แทริค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทริค
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อใหม่ลงไป
 - เลือก **สีแทริค** แล้วเลือกสี
 - เลือก **บันทึกเส้นทาง** เพื่อบันทึกแทริคเป็นเส้นทาง
 - เลือก **บันทึกเป็นขอบเขต** เพื่อบันทึกแทริคเป็นขอบเขต

การบันทึกแทริคเป็นเส้นทาง

- 1 เลือก  > แทริค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทริค
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเส้นทาง**

การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการแทร็คและนำทางไปสู่แทร็คเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งแทร็ค

- 1 เลือก  > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ติดตามแทร็ค
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางแทร็คจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก ข้างหน้า
 - ในการนำทางแทร็คจากจากจุดหมายตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก ย้อนกลับ
- 5 ตรวจสอบดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 6 เดินทางไปตามเส้นในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก  > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ตรวจสอบ > ลบ

ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก  > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > บันทึกการติดตาม

การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก  > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ติดตามแทร็คที่ใช้งานอยู่
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก บันทึกเหตุการณ์
- 3 ตรวจสอบดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 4 เดินทางตามเส้นสี บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่ใช้งาน

เลือก  > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ลบแทร็คที่ใช้งานอยู่
หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป

การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก

- 1 เลือก  > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่
- 2 เลือก โหมดบันทึก
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คจนกระทั่งหน่วยความจำเต็ม ให้เลือก บันทึกจนเต็ม
 - ในการบันทึกแทร็คอย่างต่อเนื่อง โดยให้แทนข้อมูลที่เก่าที่สุดด้วยข้อมูลใหม่ ให้เลือก ทับของเดิม

การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค

คุณสามารถระบความถี่ที่จุดแทร็คจะถูกบันทึกได้ การบันทึกจุดให้ถี่ขึ้นจะให้ความแม่นยำที่มากกว่า แต่ก็ทำให้บันทึกแทร็คเต็มเร็วขึ้นด้วย ขอแนะนำให้ใช้การบันทึกแบบเป็นช่วงเพื่อให้หน่วยความจำได้เกิดประโยชน์สูงสุด

- 1 เลือก  > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่ > Interval > Interval
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ระยะทางระหว่างจุดเป็นเกณฑ์ ให้เลือก ระยะทาง > เปลี่ยน แล้วป้อนระยะทางลงไป
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ช่วงระยะเวลาเป็นเกณฑ์ ให้เลือก เวลา > เปลี่ยน แล้วป้อนช่วงเวลาลงไป
 - ในการบันทึกจุดแทร็คโดยใช้ตัวแปรจากเส้นทางของคุณ ให้เลือก ความละเอียด > เปลี่ยน แล้วป้อนจำนวนครั้งความผิดพลาดสูงสุดที่อนุญาตให้เกิดขึ้น ได้จากเส้นทางจริงลงไปก่อนที่จะทำการบันทึกจุดแทร็ค นี่คือการเลือกการบันทึกที่แนะนำ

ขอบเขต

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้เป็นเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นหรือการชนในทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือของคุณเป็นไปอย่างปลอดภัย

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 54) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ขอบเขตจะทำให้คุณสามารถหลีกเลี่ยงการออกนอกเขต หรืออยู่ภายในบริเวณน่านน้ำที่กำหนดไว้ได้ คุณสามารถตั้งให้มีการเตือนในกรณีที่คุณเข้า หรือออกจากขอบเขตได้

คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณ เส้นขอบเขต หรือวงกลมขอบเขตได้โดยการใช้แผนที่ที่คุณยังสามารถแปลงแทร็ค และเส้นทางที่บันทึกไว้ให้กลายเป็นเส้นขอบเขตได้ด้วย คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณโดยใช้เวย์พอยท์ได้โดยการสร้างเส้นทางจากเวย์พอยท์แล้วแปลงเส้นทางเป็นเส้นขอบเขต

คุณสามารถเลือกขอบเขตให้ทำหน้าที่เป็นขอบเขตปัจจุบันได้ คุณสามารถเพิ่มข้อมูลขอบเขตปัจจุบันลงในช่องข้อมูลบนแผนที่ได้

การสร้างขอบเขต

- 1 เลือก  > **ขอบเขต** > **ใหม่**
- 2 เลือกรูปร่างของขอบเขต
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต

- 1 เลือก  > **เส้นทาง**
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > **แก้ไขเส้นทาง** > **บันทึกเป็นขอบเขต**

การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต

- 1 เลือก  > **แทร็ค (ขึ้นน้ำ)** > **บันทึกการติดตาม**
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > **แก้ไขการติดตามเป้า** > **บันทึกเป็นขอบเขต**

การแก้ไขขอบเขต

- 1 เลือก  > **ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ตรวจสอบ**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแก้ไขลักษณะของขอบเขตบนแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล**
 - ในการเปลี่ยนเส้นขอบเขตหรือชื่อขอบเขต ให้เลือก **แก้ไขเขตแดน**
 - ในการแก้ไขการเตือนขอบเขต ให้เลือก **เตือน**

การตั้งค่าการเตือนขอบเขต

การเตือนขอบเขตจะเตือนคุณเมื่อคุณเข้าไปในระยะที่ใกล้กับขอบเขตที่กำหนดไว้ ซึ่งเป็นประโยชน์ในการหลีกเลี่ยงบริเวณเฉพาะหรือเมื่อคุณควรได้นับการแจ้งเตือนอย่างมากในบางบริเวณ

- 1 เลือก  > **ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > **เตือน**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าการแจ้งเตือนเมื่อเรืออยู่ห่างจากขอบเขตที่กำหนดไว้ ให้เลือก **ระยะห่างคำเตือน** ป้อนระยะทาง และเลือก **เสร็จสิ้น**
 - ในการตั้งค่าการแจ้งเตือนเมื่อคุณเข้าหรือออกจากขอบเขตพื้นที่หรือวงกลม ให้เลือก **พื้นที่** เพื่อแสดง **การเข้าสู่** หรือ **การออก**

ปิดการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด

เลือก  > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต > การเตือน

การลบขอบเขต

- 1 เลือก  > ขอบเขต
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขเขตแดน > ลบ

การลบเวย์พอยท์ แทริค เส้นทาง และขอบเขตที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก  > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมด > ตกลง

Fishfinder โซนาร์

เมื่อเชื่อมต่ออย่างถูกต้องกับหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ จะสามารถใช้เครื่องเป็น Fishfinder ได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ดีที่สุดสำหรับความต้องการของคุณ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

มัมมองโซนาร์ที่ต่างกันจะช่วยให้คุณดูปลาในพื้นที่ได้ มัมมองโซนาร์จะพร้อมใช้ต่างกันไปตามชนิดของหัวโซนาร์และโมดูลโซนาร์ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถดูหน้าจอโซนาร์ Panoptix™ บางอย่างได้เมื่อคุณมีโมดูลหัวโซนาร์ Panoptix ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น

มัมมองโซนาร์พื้นฐานมีอยู่สี่แบบคือ มัมมองแบบเต็มจอ, มัมมองแบบแยกจอที่ผสมมัมมองสองมัมขึ้นไป, มัมมองแบบแยกซูม และมัมมองแบบแยกความถี่ที่แสดงความถี่ที่ต่างกันสองความถี่ คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าสำหรับแต่ละมัมมองในหน้าจอ ตัวอย่างเช่น ถ้าคุณกำลังดูมัมมองแบบแยกความถี่ คุณสามารถปรับแกนสำหรับความถี่แต่ละตัวได้

หากคุณไม่เห็นการจัดเรียงมัมมองโซนาร์ที่ตรงกับความต้องการของคุณ คุณสามารถสร้างหน้าจอรวมที่กำหนดเองได้ (*การปรับแต่งด้วยหน้าผสม, หน้า 6*)

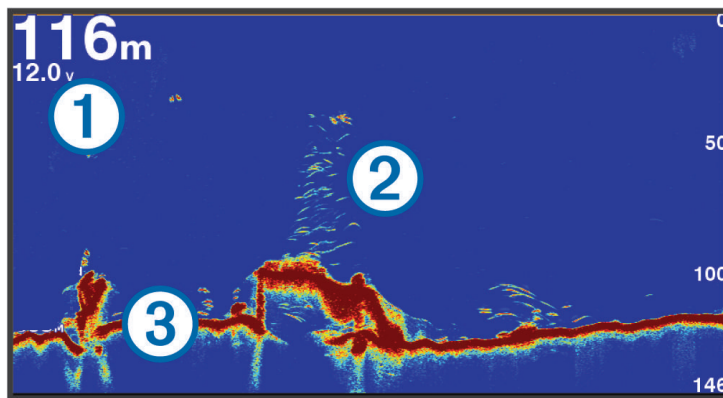
การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์

- ในการปิดใช้งานโซนาร์ที่ทำงานอยู่ จากหน้าจอโซนาร์ ให้เลือก **MENU** > **ส่งสัญญาณ**
- ในการปิดใช้งานการส่งสัญญาณโซนาร์ทั้งหมด ให้กด  และเลือก **ปิดใช้งานหัวโซนาร์ทั้งหมด**

มุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม

มีมุมมองแบบเต็มจอพร้อมข้อมูลหลายมุมมองขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ที่เชื่อมต่อ

มุมมองโซนาร์เต็มจอแบบ ดั้งเดิม แสดงภาพขนาดใหญ่ของค่าโซนาร์ที่อ่านได้จากหัวโซนาร์ มาตราส่วนช่วงระยะทางด้านขวาของจอจะแสดงความลึกของวัตถุที่ตรวจจับ ได้ขณะที่หน้าจอเลื่อนจากขวาไปซ้าย



①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่

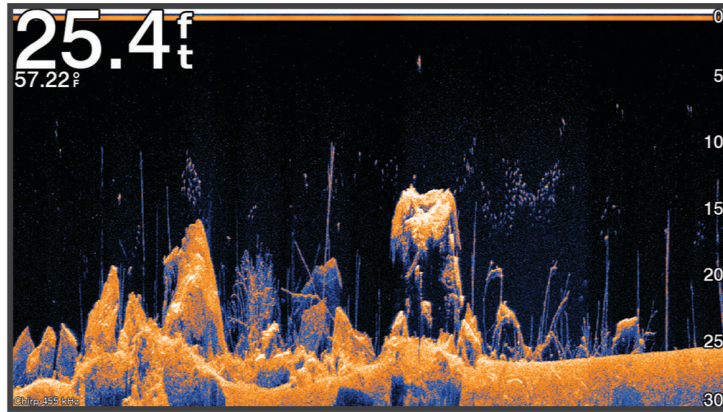
ในมุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่ สองด้านของหน้าจอจะแสดงกราฟข้อมูลโซนาร์แบบเต็มของความถี่ที่แตกต่างกัน คุณสามารถใช้มุมมองนี้ได้หากคุณสามารถติดตั้งหัวโซนาร์หลายตัวหรือหัวโซนาร์ที่รองรับหลายความถี่

หมายเหตุ: เมื่อใช้หัวโซนาร์ CHIRP คลื่นเดียวที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ที่รองรับ มุมมองโซนาร์แบบแยกความถี่จะสลับระหว่างสองความถี่ ซึ่งจะทำให้ความเร็วการเลื่อนช้าลง ตัวระบุช่องสัญญาณจะปรากฏถัดจากความถี่โซนาร์ในแต่ละด้านของหน้าจอเพื่อช่วยระบุพฤติกรรมนี้

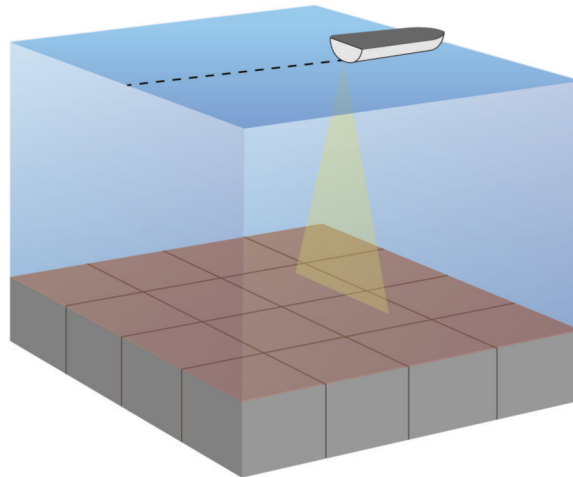
มุมมองโซนาร์

หมายเหตุ: ในการรับโซนาร์แบบสแกน Garmin ClearVü™ คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

โซนาร์ความถี่สูง Garmin ClearVü จะให้ภาพที่มีรายละเอียดของสภาพแวดล้อมการตกปลารอบๆ เรือในการแสดงโครงสร้างที่เรือแล่นผ่านโดยละเอียด



หัวโซนาร์แบบทั่วไปจะปล่อยลำคลื่นรูปกรวย เทคโนโลยี Garmin ClearVü โซนาร์แบบสแกนจะปล่อยลำแสงออกมา ซึ่งคล้ายกับรูปร่างของลำแสงในเครื่องถ่ายภาพเอกสาร ลำคลื่นจะให้ภาพที่เหมือนรูปภาพของสิ่งที่อยู่ใต้เรือได้ชัดเจนกว่า

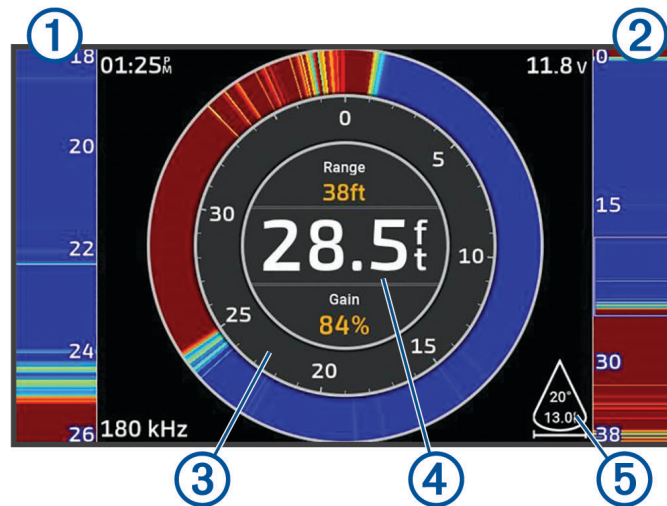


มุมมอง Flasher

Flasher แสดงข้อมูลโซนาร์บนสเกลความลึกวงกลม เพื่อระบุสิ่งที่อยู่ใต้เรือของคุณ สเกลความลึกวงกลมถูกจัดเป็นวงแหวนที่ส่วนบนสุดและมีทิศทางตามเข็มนาฬิกา ความลึกระบุโดยสเกลภายในวงแหวน ข้อมูลโซนาร์กระพริบบนวงแหวน เมื่อได้ระดับความลึกที่ระบุไว้

สี Flasher จะบ่งบอกถึงความแรงที่แตกต่างกันของสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์ รูปแบบสีเริ่มต้นจะเป็นไปตามตัวเลือกสีโซนาร์ทั่วไป โดยสีเหลืองจะหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่แรงที่สุด สีส้มหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่แรง สีแดงหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่อ่อน และสีน้ำเงินหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่อ่อนที่สุด

เลือก โซนาร์ > Flasher



①	A-scope, มุมมองซูมเข้าของมุมมองด้านขวา
②	A-scope พร้อมกับพื้นที่การซูมที่ระบุไว้ ²
③	สเกลความลึก
④	ความลึกที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ
⑤	มุมและระยะของกรวยหัวโซนาร์ที่ความลึกปัจจุบัน

มุมมองโซนาร์ในหน้าจอคอมโบ

คุณสามารถเพิ่มมุมมองโซนาร์ที่มีอยู่หนึ่งรายการขึ้นไปลงในหน้าจอรวมแบบกำหนดเองได้ (*การปรับแต่งด้วยหน้าผสม*, หน้า 6) หากมีที่มาของข้อมูลโซนาร์มากกว่าหนึ่งแหล่ง คุณสามารถแสดงหน้าจอโซนาร์โดยใช้ที่มาโซนาร์ที่แตกต่างกันในหน้าต่างที่แยกจากกันของหน้าจอคอมโบแบบกำหนดเอง

หากคุณมีที่มาของข้อมูลโซนาร์มากกว่าหนึ่งแหล่ง คุณจะได้รับแจ้งให้เลือกที่มาข้อมูลที่จะใช้เมื่อสร้างคอมโบแบบกำหนดเอง หลังจากที่คุณสร้างคอมโบ คุณสามารถเปลี่ยนที่มาของสัญญาณที่ใช้ในหน้าต่างของหน้าจอคอมโบได้ในภายหลัง (*การเลือกที่มาของโซนาร์*, หน้า 42)

² คุณสามารถกด ▲ และ ▼ เพื่อเลื่อนพื้นที่การซูมขึ้นและลง

การเลือกชนิดของหัวโซนาร์

ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ใช้งานร่วมกันได้กับหัวโซนาร์อุปกรณ์เสริมต่างๆ รวมถึงหัวโซนาร์ Garmin ClearVü ซึ่งมียูทียู garmin.com/transducers

ถ้าคุณกำลังเชื่อมต่อกับหัวโซนาร์ที่ไม่มีในชาร์ตพล็อตเตอร์คุณอาจต้องตั้งชนิดของหัวโซนาร์เพื่อให้โซนาร์ทำงานได้อย่างถูกต้อง

หมายเหตุ: โมดูลโซนาร์และชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นไม่รองรับคุณสมบัตินี้

1 การดำเนินการให้เสร็จ:

- จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > หัวโซนาร์**
- เลือก  > **เรือของคุณ > หัวโซนาร์**

2 เลือกหัวโซนาร์ที่คุณต้องการเปลี่ยน และเลือก **เปลี่ยนรุ่น**

3 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้ตรวจจับหัวโซนาร์โดยอัตโนมัติ ให้เลือก **ตรวจจับอัตโนมัติ**
- หากต้องการเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเอง ให้เลือกตัวเลือกที่ตรงกับหัวโซนาร์ที่ติดตั้ง เช่น **ลำแสงคู่ (200/77 kHz)** หรือ **ความถี่คู่ (200/50 kHz)**

ข้อสังเกต

การเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเองอาจทำให้หัวโซนาร์ชำรุดเสียหายหรือประสิทธิภาพของหัวโซนาร์ลดลง

หมายเหตุ: หากคุณเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเอง ให้ตัดการเชื่อมต่อหัวโซนาร์นั้น แล้วเชื่อมต่อหัวโซนาร์อื่น คุณควรรีเซ็ตตัวเลือกนี้เป็น **ตรวจจับอัตโนมัติ**

การเลือกที่มาของโซนาร์

เมื่อคุณมีหัวโซนาร์มากกว่าหนึ่งตัวที่ให้ข้อมูลสำหรับมุมมองโซนาร์เฉพาะ คุณสามารถเลือกแหล่งที่มาที่จะใช้สำหรับมุมมองโซนาร์นั้นได้ ตัวอย่างเช่น หากคุณมีหัวโซนาร์สองตัวที่ให้ข้อมูล Garmin ClearVü คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้สำหรับมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü ได้

1 เปิดมุมมองโซนาร์ซึ่งคุณจะเปลี่ยนที่มา

หากมุมมองโซนาร์อยู่ในหน้าจอคอมโบ คุณต้องเลือกมุมมองที่คุณต้องการเปลี่ยน

2 เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > แหล่ง**

3 เลือกที่มาสำหรับมุมมองโซนาร์นี้

การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์เพื่อให้ระบบที่มานั้นได้ง่าย แหล่งกำเนิดโซนาร์เชื่อมโยงกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลวัดความลึกที่มีหัวโซนาร์ที่เชื่อมต่ออยู่ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถใช้ "หัวเรือ" เป็นชื่อของชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ติดตั้งไว้ที่หัวเรือของคุณด้วยหัวโซนาร์ที่เชื่อมต่ออยู่

1 เลือก  > **การสื่อสาร > เครือข่าย BlueNet™**

2 เลือกชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลวัดความลึกที่คุณต้องการเปลี่ยนชื่อ

3 เลือก **เปลี่ยนชื่อ**

4 ป้อนชื่อ

การหยุดชั่วคราวและเปิดการแสดงผลโซนาร์ต่อ

หมายเหตุ: การหยุดการแสดงผลโซนาร์ชั่วคราวจะส่งผลต่อมุมมองโซนาร์บนอุปกรณ์ที่คุณหยุดการแสดงผลโซนาร์ชั่วคราวเท่านั้น หัวโซนาร์ยังคงส่งและรับสัญญาณโซนาร์ต่อไป และจอแสดงผลอื่นๆ ที่เชื่อมต่ออยู่ยังคงแสดงข้อมูลโซนาร์ต่อไป

จากมุมมองโซนาร์ ให้กดปุ่มลูกศรไปในทิศทางของโซนาร์แบบเลื่อน

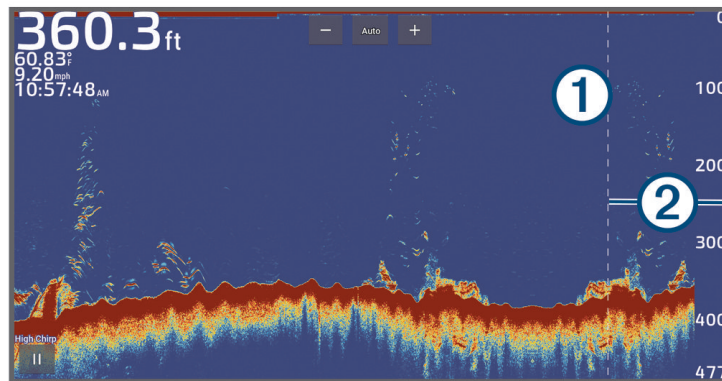
หากต้องการเลื่อนโซนาร์ต่อหลังจากหยุดชั่วคราว ให้เลือก **BACK**

การพิจารณาโซนาร์ที่หยุดชั่วคราว

เมื่อคุณหยุดการแสดงผลโซนาร์ ระบบจะรวบรวมข้อมูลโซนาร์ต่อไปในพื้นที่หลัง เมื่อคุณกลับมาเลื่อนโซนาร์อีกครั้ง ข้อมูลโซนาร์ที่รวบรวมได้ระหว่างการเลื่อนจะถูกหยุดชั่วคราวและรีเฟรชบนจอแสดงผลโซนาร์ โดยมีเส้นระบุจุดที่คุณหยุดชั่วคราว

ในกรณีส่วนใหญ่ ข้อมูลโซนาร์ทั้งหมดที่รวบรวมในขณะที่หยุดชั่วคราวจะปรากฏบนหน้าจอทันทีหลังจากที่คุณเลื่อนต่อ ตำแหน่งบนกราฟที่คุณหยุดเลื่อนจะแสดงด้วยเส้นประ

ปัจจัยต่างๆ เช่น จำนวนหน้าตาต่างโซนาร์ที่ดู ความเร็วและระยะการส่งสัญญาณโซนาร์ และความสามารถของฮาร์ดพล็อตเตอร์ของคุณ อาจลดปริมาณข้อมูลโซนาร์ที่บันทึกไว้ ขึ้นอยู่กับว่าหยุดการเลื่อนไปนานแค่ไหน เมื่อหยุดการเลื่อนนานเกินกว่าที่อุปกรณ์จะสามารถเก็บข้อมูลได้ จุดที่บันทึกล่าสุดจะถูกระบุด้วยเส้นทึบบนกราฟ



①	เส้นที่แสดงเมื่อการเลื่อนโซนาร์หยุดชั่วคราว: • เส้นประ: โซนาร์หยุดชั่วคราวที่นี่ และทุกอย่างทางด้านขวาของเส้นจะถูกบันทึกอย่างต่อเนื่องในขณะที่หยุดชั่วคราว เส้นนี้จะจางลงหลังจากเลื่อนต่อไม่กี่วินาที และจะไม่ถูกเก็บรักษาไว้ในประวัติโซนาร์ • เส้นทึบ: ข้อมูลโซนาร์ไม่ได้รับการบันทึกอย่างต่อเนื่องทั้งหมดเนื่องจากการกำหนดค่าระบบของคุณและระยะเวลาของการหยุดชั่วคราว นี่แสดงถึงการหยุดบันทึกโซนาร์และมีเพียงข้อมูลทางด้านขวาของเส้นเท่านั้นที่ยังคงอยู่ เส้นนี้ไม่เคยจางหายและยังคงเก็บรักษาไว้ในประวัติโซนาร์
②	ข้อมูลโซนาร์ที่รวบรวมในขณะที่หยุดชั่วคราว

การดูประวัติของโซนาร์

คุณสามารถเลื่อนการแสดงผลโซนาร์เพื่อดูประวัติข้อมูลโซนาร์ได้

หมายเหตุ: หัวโซนาร์บางตัวไม่บันทึกประวัติข้อมูลโซนาร์

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้หยุดการแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว (*การหยุดชั่วคราวและเปิดการแสดงผลโซนาร์ต่อ*, หน้า 42)
- 2 กดปุ่มลูกศรซ้ายไว้ในทิศทางของโซนาร์แบบเลื่อนเพื่อดูประวัติ
- 3 เลือก **BACK** เพื่อออกจากประวัติและเลื่อนโซนาร์ต่อ

การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซนาร์

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้หยุดการแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว (*การหยุดชั่วคราวและเปิดการแสดงผลโซนาร์ต่อ*, หน้า 42)
- 2 หากจำเป็น ให้เลื่อนดูประวัติการแสดงผลโซนาร์จนกว่าคุณจะพบตำแหน่งที่คุณต้องการสร้างเวย์พอยท์
- 3 เลือกตำแหน่งบนมุมมองโซนาร์ที่คุณต้องการสร้างเวย์พอยท์
- 4 เลือก 
- 5 หากจำเป็น ให้แก้ไขข้อมูลเวย์พอยท์

การปรับระดับของรายละเอียด

คุณสามารถควบคุมระดับของรายละเอียดและเสียงรบกวนที่ปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนสำหรับหัวโซนาร์ดั้งเดิมหรือโดยการปรับความสว่างสำหรับหัวโซนาร์ Garmin ClearVü อย่างใดอย่างหนึ่ง

ถ้าคุณต้องการดูการกลับคืนของสัญญาณที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนหรือความสว่างเพื่อขจัดเสียงรบกวนและการกลับคืนความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนหรือความสว่างเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU**

2 เลือก **เกน** หรือ **ความสว่าง**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการเพิ่มหรือลดเกนหรือความสว่างเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**
- ในการอนุญาตให้ซาร์ฟลอตเตอร์ปรับเกนหรือความสว่างอัตโนมัติ ให้เลือกตัวเลือกอัตโนมัติ

การปรับความเข้มของสี

คุณสามารถปรับความเข้มของสีและเน้นพื้นที่ที่น่าสนใจบนจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนของสีสำหรับหัวโซนาร์ดั้งเดิมหรือความเปรียบต่างสำหรับหัวโซนาร์บางตัว การตั้งค่านี้จะทำงานได้ดีที่สุดหลังจากที่คุณได้ปรับระดับของรายละเอียดที่แสดงบนจอด้วยการตั้งค่าเกนหรือความสว่าง

ถ้าคุณต้องการเน้นเป้าหมายเป็นปลาที่มีขนาดเล็กหรือสร้างการแสดงผลเป้าหมายที่เข้มข้นขึ้น คุณสามารถเพิ่มเกนของสีหรือการตั้งค่าความเปรียบต่างได้ ซึ่งจะทำให้เกิดการสูญเสียการเปลี่ยนแปลงของการกลับคืนความเข้มข้นสูงที่ข้างใต้ ถ้าคุณต้องการลดความเข้มของการกลับคืน คุณสามารถลดเกนของสีหรือความปรับต่างได้

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU**

2 เลือกตัวเลือกตามมุมมองโซนาร์:

- เลือก **คอนทราสต์**
- เลือก **การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่ > เกนสี**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการเพิ่มหรือลดความเข้มของสีเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**
- ในการใช้การตั้งค่าเริ่มต้น ให้เลือก **ค่าเริ่มต้น**

การตั้งค่าโซนาร์

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์และหัวโซนาร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

การตั้งค่าเหล่านี้ใช้กับประเภทหัวโซนาร์ต่อไปนี้

- ทัวไป
- Garmin ClearVü

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์**

ความเร็วการเลื่อน: ตั้งค่าอัตราการเลื่อนโซนาร์จากขวาไปซ้าย (*การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน*, หน้า 45)

ในน้ำตื้น คุณสามารถเลือกความเร็วการเลื่อนให้ช้าลงเพื่อขยายเวลาในการแสดงข้อมูลบนหน้าจอ ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกความเร็วการเลื่อนให้เร็วขึ้นได้ ความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติจะปรับความเร็วการเลื่อนไปที่ความเร็วของเรือที่แล่น

ตัดการรบกวน: ลดการรบกวนและสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าการตัดการรบกวนโซนาร์*, หน้า 46)

ลักษณะแผนที่: กำหนดค่าลักษณะหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าลักษณะโซนาร์*, หน้า 47)

การเตือน: ตั้งค่าเสียงเตือนโซนาร์ (*เสียงเตือนโซนาร์*, หน้า 47)

ขั้นสูง: กำหนดค่าหน้าจอโซนาร์และการตั้งค่าแหล่งข้อมูล (*การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง*, หน้า 48)

การติดตั้งโซนาร์: กำหนดค่าหัวโซนาร์ (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์*, หน้า 48)

การตั้งค่าระดับการซุมบนหน้าจอโซนาร์

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > ซุม > ... > โหมด**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าความลึกและการซุมอัตโนมัติ ให้เลือก **Auto**

หากจำเป็นต้องเลือก **กำหนดการซุม** เพื่อแก้ไขการตั้งค่าซุม เลือก **มุมมองบน** หรือ **มุมมองล่าง** เพื่อตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยาย และเลือก **ซุมเข้า** หรือ **ซุมออก** เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย

- ในการตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยายด้วยตนเอง ให้เลือก **ทำเอง**

หากจำเป็นต้องเลือก **กำหนดการซุม** เพื่อแก้ไขการตั้งค่าซุม เลือก **มุมมองบน** หรือ **มุมมองล่าง** เพื่อตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยาย และเลือก **ซุมเข้า** หรือ **ซุมออก** เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย

- เพื่อขยายพื้นที่ใดพื้นที่หนึ่งบนหน้าจอ ให้เลือก **ขยาย**

หากจำเป็นต้องเลือก **ขยาย** เพื่อเพิ่มหรือลดระดับการขยาย

คำแนะนำ: คุณสามารถลากกล่องการขยายไปยังตำแหน่งใหม่บนหน้าจอได้

- ในการซุมเข้าข้อมูลโซนาร์จากความลึกส่วนลึก ให้เลือก **ปุ่มล็อกด้านล่าง**

หากจำเป็นต้องเลือก **ช่วงของข้อมูล** เพื่อปรับความลึกและตำแหน่งของพื้นที่ล็อกด้านล่าง

ในการยกเลิกการซุม ให้ยกเลิกการเลือกตัวเลือกซุม

การเปิดใช้งานมุมมองโซนาร์แบบแยกซุม

เมื่อตั้งค่าการซุมเป็น Auto, ทำเอง หรือ ปุ่มล็อกด้านล่าง คุณสามารถเปิดใช้งานมุมมองการซุมแบบแยกเพื่อแสดงทั้งมุมมองมาตรฐาน และมุมมองที่ซุมเข้าแบบเคียงข้างกัน

จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > ซุม > ... > แยกการซุม**

หากต้องการปิดใช้งานมุมมองแบบแยกซุม ให้เลือก **แยกการซุม** อีกครั้ง

การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน

คุณสามารถตั้งอัตราความเร็วที่ภาพโซนาร์จะเคลื่อนที่ผ่านหน้าจอ ความเร็วการเลื่อนที่มากขึ้นจะแสดงรายละเอียดจนกว่าจะไม่มีรายละเอียดเพิ่มเติมให้แสดง ซึ่งเป็นจุดที่มีการเริ่มขยายรายละเอียดที่มีอยู่ ซึ่งจะเป็นประโยชน์ในขณะที่เคลื่อนที่หรือทอดลึง หรือเมื่อคุณอยู่ในน้ำลึกที่โซนาร์ส่งเสียงซ้ำมาก การใช้ความเร็วการเลื่อนต่ำลงจะแสดงข้อมูลโซนาร์บนหน้าจอได้นานขึ้น

ในสถานการณ์ส่วนใหญ่ การตั้งค่า ค่าเริ่มต้น ให้สมดุลที่ดีระหว่างการเลื่อนภาพที่รวดเร็วและเป้าหมายที่บิดเบือนน้อยลง

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > ความเร็วการเลื่อน**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการปรับความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติด้วยข้อมูลความเร็วเหนือพื้น ให้เลือก **Auto**

การตั้งค่า **Auto** จะเลือกความเร็วการเลื่อนที่ตรงกับความเร็วเรือ เป้าหมายในน้ำจึงถูกดึงเข้ามาด้วยอัตราส่วนลักษณะที่ถูกต้องและมีความบิดเบือนน้อยลง เมื่อคุณมองโซนาร์ Garmin ClearVü/SideVü หรือค้นหาโครงสร้าง ขอแนะนำให้ใช้การตั้งค่า **Auto**

- ในการเลื่อนให้เร็วขึ้น ให้เลือก **ขึ้น**

- ในการเลื่อนภาพให้ช้าลง ให้เลือก **ล่าง**

การปรับช่วง

คุณสามารถปรับช่วงของมาตราส่วนความลึกสำหรับมุมมองโซนาร์ทั่วไปและ Garmin ClearVü ได้

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านล่างของหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ราบเรียบที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > ช่วงระยะ**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการอนุญาตให้ซาร์ทพล็อตเตอร์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติ ให้เลือก **Auto**
- ในการเพิ่มหรือลดช่วงระยะเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**

คำแนะนำ: จากหน้าจอโซนาร์ คุณสามารถเลือก **+** หรือ **-** เพื่อปรับช่วงด้วยตนเอง

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก **+** หรือ **-** พร้อมกันเพื่อสลับระหว่างโหมดการปรับโดยอัตโนมัติและด้วยตนเองได้

คำแนะนำ: เมื่อดูหน้าจอโซนาร์หลายจอ คุณสามารถเลือก **SELECT** เพื่อเลือกหน้าจอที่ทำงานอยู่ได้

คำแนะนำ: เมื่อดูหน้าจอโซนาร์เดียว คุณสามารถเลือก **SELECT** เพื่อเปลี่ยนทางลัดของปุ่ม **+** และ **-** ได้ การกด **SELECT** ซ้ำๆ จะทำให้คุณสามารถเลือกกระดับ ช่วงระยะ เกน หรือ ขยาย ได้

การตั้งค่าการตัดการบวมนโซนาร์

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > ตัดการบวมน**

การบวมน: ปรับความไวในการลดผลกระทบของการบวมนจากที่มาการบวมนที่อยู่ใกล้

ใช้การตั้งค่าการบวมนต่ำที่สุดที่ปรับตามต้องการเพื่อตัดการบวมนจากหน้าจอ การแก้ไขปัญหาคือการติดตั้งที่เกิดจากการบวมนเป็นวิธีที่ดีที่สุดในการกำจัดการบวมน

ขีดจำกัด: ซ่อนส่วนตัวเลือกสีเพื่อช่วยกำจัดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดขึ้น

เมื่อตั้งค่าขีดจำกัดสีไปที่สีของการตอบกลับที่ไม่ต้องการ คุณสามารถจัดการแสดงการตอบกลับที่ไม่ต้องการบนหน้าจอได้

การทำให้เรียบ: กำจัดการบวมนที่ไม่ได้เกิดจากการสะท้อนกลับโซนาร์ตามปกติ และปรับลักษณะการสะท้อนกลับ เช่น พื้น

เมื่อตั้งค่าการทำให้เรียบไปที่สูง การบวมนระดับต่ำจำนวนมากจะยังคงอยู่เมื่อใช้การควบคุมการบวมน แต่การบวมนจะลดลงเนื่องจากถูกเฉลี่ยออกไป การทำให้เรียบจะช่วยลดจุดจากท้องน้ำ การทำให้เรียบและการบวมนทำงานร่วมกันได้เพื่อกำจัดการบวมนระดับต่ำ คุณสามารถปรับเพิ่มการตั้งค่าการทำให้เรียบและการบวมนที่ละน้อยได้เพื่อกำจัดการบวมนที่ไม่ต้องการออกจากหน้าจอ

การบวมนบนผิวน้ำ: ซ่อนการบวมนบนผิวน้ำเพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ ลำคลื่นที่กว้าง (ความถี่ต่ำ) จะแสดงเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะสร้างการบวมนบนผิวน้ำมากขึ้นด้วย

TVG: ปรับเกนที่แตกต่างกันตามเวลาซึ่งสามารถช่วยลดการบวมนได้

การควบคุมนี้ใช้ได้ดีที่สุดในการลดสัญญาณรบกวนที่ต้องการควบคุมและลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการหรือการบวมนใกล้ผิวน้ำ นอกจากนี้ยังช่วยให้สามารถแสดงเป้าหมายที่อยู่ใกล้ผิวน้ำซึ่งถูกซ่อนหรือปิดบังโดยการบวมนบนผิวน้ำ

การตั้งค่าลักษณะโซนาร์

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ลักษณะแผนที่**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับความเข้มสี (*การปรับความเข้มของสี*, หน้า 44)

ขอบเขต A: แสดงไฟฉายแนวตั้งตามแนวด้านขวาของหน้าจอที่แสดงช่วงถึงเป้าหมายตามสเกลทันที

เส้นความลึก: แสดงเส้นความลึกที่อ้างอิงทันที

ชายขอบ: เน้นสัญญาณที่แรงที่สุดจากด้านล่างเพื่อช่วยกำหนดความแรงหรือความอ่อนของสัญญาณ

สัญลักษณ์ปลา: ตั้งค่าการแปลสัญญาณโซนาร์จากเป้าหมายที่ถูกพัก

	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์และข้อมูลโซนาร์พื้นหลัง
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลความลึกเป้าหมายและข้อมูลโซนาร์พื้นหลัง
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลความลึกเป้าหมาย

ภาพขึ้นสูง: แสดงภาพโซนาร์อย่างรวดเร็วโดยลากจากมากกว่าหนึ่งคอลัมน์ข้อมูลบนหน้าจอสำหรับแต่ละคอลัมน์ของข้อมูลโซนาร์ที่ได้รับ โดยเฉพาอย่างยิ่งเมื่อคุณใช้อุปกรณ์โซนาร์ในน้ำลึก เนื่องจากสัญญาณโซนาร์ใช้เวลาเดินทางไปยังท้องน้ำและกลับมายังหัวโซนาร์นาน

การตั้งค่า 1/1 จะลากข้อมูลหนึ่งคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์โซนาร์ การตั้งค่า 2/1 จะลากข้อมูลสองคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์โซนาร์ และสำหรับการตั้งค่า 4/1 และ 8/1

ข้อมูลซ้อนทับ: ตั้งค่าข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

เสียงเตือนโซนาร์

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติสัญญาณเตือนโซนาร์คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 54) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซนาร์บางรุ่น

จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การเตือน**

คุณยังสามารถเปิดเสียงเตือนโซนาร์ได้โดยเลือก  > **การเตือน** > **โซนาร์**

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

อุณหภูมิน้ำ: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์แจ้งอุณหภูมิที่ 2°F (1.1°C) ที่สูงหรือต่ำกว่าอุณหภูมิที่ระบุ

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระยะความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและจากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง

จากมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม ให้เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > ขั้นสูง**

ขีดจำกัดค้นหาพื้นน้ำ: จำกัดการค้นหาด้านล่างให้อยู่ในระดับความลึกที่เลือกเมื่อตั้งค่า ช่วงระยะ เป็น Auto หากต้องการลดระยะเวลาที่ใช้ในการค้นหาพื้น คุณสามารถเลือกความลึกเพื่อจำกัดการค้นหาพื้นได้ อุปกรณ์จะไม่ค้นหาพื้นใต้น้ำที่ลึกกว่าความลึกที่เลือก

การซิงค์ซม > ปิด: ช่วงของมุมมองโซนาร์ทั้งหมดในหน้าจอคอมโบจะเป็นอิสระจากกัน

การซิงค์ซม > เปิด: ตัวเลือกการตั้งค่านี้ใช้ได้เฉพาะเมื่อดูหน้าจอคอมโบโดยใช้มุมมองแบบทั่วไปและ Garmin ClearVü อย่างน้อยสองมุมมองในหน้าจอคอมโบ ช่วงนี้จะซิงโครไนซ์กับมุมมองแบบทั่วไปและ Garmin ClearVü ทั้งหมดในหน้าจอคอมโบ

การซิงค์ซม > หัวโซนาร์เดียวกันเท่านั้น: นี่คือการตั้งค่าเริ่มต้น ช่วงต่างๆ จะถูกซิงโครไนซ์สำหรับมุมมองจากหัวโซนาร์เดียวแต่ละตัวในหน้าจอคอมโบ แต่จะไม่ซิงโครไนซ์ระหว่างหัวโซนาร์เดียวกัน

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ใช้ไม่ได้กับหัวโซนาร์ CHIRP แบบคลีนคู

การซิงค์การเลื่อน: ตัวเลือกการตั้งค่านี้ใช้ได้เฉพาะเมื่อดูหน้าจอคอมโบโดยใช้มุมมองโซนาร์แบบทั่วไปและ Garmin ClearVü อย่างน้อยสองมุมมองในหน้าจอคอมโบ อัตราการเลื่อนจะถูกซิงโครไนซ์สำหรับมุมมองแบบทั่วไปและ Garmin ClearVü ทั้งหมดในหน้าจอคอมโบ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์

การตั้งค่าเหล่านี้ใช้กับประเภทโซนาร์ต่อไปนี้

- ดั้งเดิม
- Garmin ClearVü

จากมุมมองของโซนาร์ที่ใช้ เลือกตัวเลือก

- จากมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม ให้เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**
- จากมุมมองของโซนาร์ Garmin ClearVü เลือก **MENU > การตั้งค่า ClearVü > การติดตั้งโซนาร์**

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

หัวโซนาร์: ดูรายละเอียดเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ติดตั้งและบันทึกรายละเอียดลงในการ์ดหน่วยความจำ

หัวโซนาร์ > เปลี่ยนรุ่น: ทำให้คุณสามารถเปลี่ยนประเภทหัวโซนาร์ที่ติดตั้งไว้ (*การเลือกชนิดของหัวโซนาร์*, หน้า 42)

หัวโซนาร์ > การกำหนดค่าด้วยตนเอง: ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าพารามิเตอร์การกำหนดค่าหัวโซนาร์ด้วยตนเองบนโมดูลโซนาร์ที่เข้ากันได้ ดูคำแนะนำในการติดตั้งสำหรับโมดูลโซนาร์ที่ใช้ร่วมกัน ได้ของคุณสำหรับรายละเอียดเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเชื่อมต่อและการกำหนดค่าหัวโซนาร์ด้วยตนเอง

ความถี่โซนาร์

หมายเหตุ: ความถี่ที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ที่กำลังใช้

การปรับความถี่จะช่วยปรับโซนาร์ให้เหมาะกับเป้าหมายเฉพาะของคุณและความลึกปัจจุบันของน้ำ

ความถี่ที่สูงจะใช้ลำคลื่นที่แคบ และเหมาะสำหรับการดำเนินการความเร็วสูง และสภาวะที่มีทะเลแปรปรวน คำอธิบายส่วนลึกและชั้นความร้อนกลางจะดีกว่าเมื่อใช้ความถี่ที่สูงกว่า

ความถี่ที่ต่ำจะใช้ลำคลื่นกว้าง ซึ่งทำให้คนตกปลามองเห็นเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะทำให้เกิดการรบกวนที่พื้นผิวมากขึ้นและลดความต่อเนื่องของสัญญาณส่วนลึกระหว่างสภาวะที่ทะเลแปรปรวน ลำคลื่นที่กว้างจะสร้างส่วนโค้งที่ใหญ่ขึ้นสำหรับผลคืนปลาเป้าหมายทำให้เหมาะสมมากสำหรับค้นหาปลา ลำคลื่นที่กว้างยังทำงานได้ดีกว่าในน้ำลึก เนื่องจากความถี่ต่ำมีการทะลุลงน้ำที่ดีกว่า

ความถี่ CHIRP จะอนุญาตให้คุณกวาดพัลส์แต่ละพัลส์ผ่านช่วงความถี่ ทำให้แบ่งแยกเป้าหมายในน้ำลึกได้ดีกว่า สามารถใช้ CHIRP เพื่อระบุเป้าหมายอย่างชัดเจนอย่างเช่นปลาในฝูงปลา และการใช้งานในน้ำลึก โดยปกติแล้ว CHIRP ทำงานได้ดีกว่าการใช้งานความถี่เดียว เนื่องจากปลาเป้าหมายบางตัวอาจจะเห็นได้ชัดกว่าด้วยความถี่ตายตัว คุณจึงควรพิจารณาถึงเป้าหมายและสภาพน้ำเมื่อใช้ความถี่ CHIRP

หัวโซนาร์บางตัวยังให้ความสามารถในการปรับแต่งความถี่ที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับองค์ประกอบหัวโซนาร์แต่ละองค์ประกอบ ซึ่งทำให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็วด้วยการตั้งล่วงหน้าขณะที่น้ำและเป้าหมายมีการเปลี่ยนแปลง

การดูความถี่สองความถี่ร่วมกันด้วยมุมมองแบบแยกความถี่จะให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นด้วยผลคืนความถี่ต่ำ และเห็นรายละเอียดจากผลคืนความถี่สูงได้ละเอียดขึ้นในเวลาเดียวกัน

ข้อสังเกต

โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซนาร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูกห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 kHz ภายในระยะ 1/2 ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

การเลือกความถี่ของหัวโซนาร์

หมายเหตุ: คุณไม่สามารถปรับความถี่สำหรับมุมมองโซนาร์และหัวโซนาร์ทุกตัวได้
คุณสามารถเลือกที่จะให้ความถี่ใดปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้

ข้อสังเกต

โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซนาร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูกห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 KHz ภายในระยะ 1/2 ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > ความถี่**
- 2 เลือกความถี่ที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณและความลึกของน้ำ
สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความถี่ ให้ดู *ความถี่โซนาร์*, หน้า 48

การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า

หมายเหตุ: ใช้งานกับหัวโซนาร์บางตัวไม่ได้

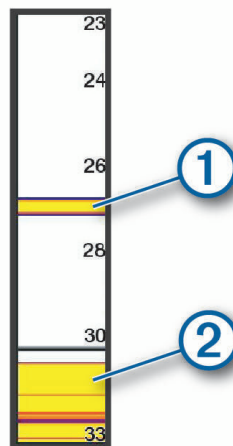
คุณสามารถสร้างการตั้งค่าล่วงหน้าเพื่อบันทึกความถี่โซนาร์ที่กำหนด ซึ่งให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็ว

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > ความถี่**
- 2 เลือก **จัดการความถี่ > ค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่**
- 3 ป้อนความถี่

การเปิดใช้ A-Scope

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับมุมมองโซนาร์ ดังเดิม เท่านั้น

A-Scope เป็น Flasher แนวตั้งตามแนวด้านขวาของมุมมอง โดยแสดงสิ่งที่อยู่ใต้หัวโซนาร์ในขณะนี้ คุณสามารถใช้ A-Scope เพื่อระบบการตอบกลับของเป้าหมายที่อาจพลาดไปเมื่อข้อมูลโซนาร์เลื่อนอย่างรวดเร็วบนหน้าจอ เช่น เมื่อเรือของคุณเคลื่อนที่ด้วยความเร็วสูง นอกจากนี้ยังมีประโยชน์ในการตรวจหาปลาที่อยู่ใกล้กับพื้นได้ด้วย



A-Scope ด้านบนแสดงการตอบกลับของปลา ① และการตอบกลับของพื้นนุ่ม ②

- 1 จากมุมมองโซนาร์ เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่ > ขอบเขต A**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก ***** > ระยะเวลาแสดงค้างไว้** เพื่อปรับระยะเวลาที่โซนาร์สะท้อนกลับจะปรากฏขึ้น

ตัววัดและกราฟ

ตัววัดและกราฟให้ข้อมูลต่างๆ เกี่ยวกับเครื่องยนต์และสภาพแวดล้อม หากต้องการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย ในการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย

การดูตัววัด

- 1 เลือก ตัววัด
- 2 เลือกตัววัด เช่น เรือ

GPS Speed	GPS Hdg (COG)
0.00 ^M _H	007 [°] _M
GPS Position	Depth
N 25°45.563' W080°10.426'	386.7 ^f _t

การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด

- 1 เปิดหน้าตัววัด
- 2 เลือก **MENU** > แก้ไขหน้าตัววัด
- 3 เลือกตัววัดที่จะแก้ไข
- 4 เลือก แทนที่ข้อมูล
- 5 เลือกประเภทข้อมูล
- 6 เลือกข้อมูลที่ต้องการแสดง

การปรับแต่งตัววัด

คุณสามารถเพิ่มหน้าตัววัด เปลี่ยนแผนผังของหน้าตัววัด เปลี่ยนวิธีการแสดงผลของตัววัด และเปลี่ยนข้อมูลในตัววัดแต่ละตัวได้

- 1 เปิดหน้าตัววัด
- 2 เลือก **MENU** > แก้ไขหน้าตัววัด
- 3 หากจำเป็น ให้เลือกมุมมองตัววัดหรือตัววัดเพื่อแก้ไข
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด ให้เลือกตัววัดและเลือก แทนที่ข้อมูล
 - ในการเปลี่ยนแผนผังตัววัดในหน้า ให้เลือก เปลี่ยนเค้าโครง
 - ในการเพิ่มหน้าลงในหน้าตัววัดชุดนี้ ให้เลือก เพิ่มหน้า
 - ในการเรียกคืนหน้านักกลับเป็นมุมมองแบบเดิม ให้เลือก เรียกคืนมุมมองเริ่มต้น

การดูตัววัดการเดินทาง

ตัววัดการเดินทางจะแสดงข้อมูลสำหรับเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่าน ความเร็ว เวลา และน้ำมันเชื้อเพลิงสำหรับการเดินทางในปัจจุบันของคุณ

เลือก ตัววัด > การเดินทาง

การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง

1 เลือก MENU

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดสำหรับการเดินทางในปัจจุบันให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตการเดินทาง**
- ในการตั้งค่าความเร็วสูงสุดที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตความเร็วสูงสุด**
- ในการตั้งค่าค่าเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่านที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตมาตรวัดระยะ**
- ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตทั้งหมด**

การดูกราฟ

ก่อนที่คุณจะสามารถดูกราฟการเปลี่ยนแปลงสภาพแวดล้อมต่างๆ เช่น อุณหภูมิและความลึก คุณต้องมีตัววัดสภาวะอากาศ และหัวโซนาร์ที่เหมาะสมซึ่งเชื่อมต่อกับอุปกรณ์

คุณสามารถดูกราฟของข้อมูลเซนเซอร์ได้โดยการสร้างหน้า คอมโบ ใหม่ หรือโดยการเพิ่มกราฟลงในหน้า คอมโบ ที่มีอยู่

1 สร้างหน้า คอมโบ ใหม่หรือเปิดหน้า คอมโบ ที่มีอยู่ (การปรับแต่งด้วยหน้าผสม, หน้า 6)

2 เลือกหน้าต่างที่คุณต้องการเพิ่มกราฟ และเลือก กราฟ

3 เลือกกราฟที่คุณต้องการเพิ่ม

คำแนะนำ: คุณสามารถเปลี่ยนกราฟในหน้าต่างคอมโบที่ใช้งานอยู่ได้โดยการเลือก **MENU > เปลี่ยนกราฟ** และเลือกกราฟใหม่

การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา

คุณสามารถระบุจำนวนเวลาและช่วงข้อมูลเซนเซอร์ที่ปรากฏในกราฟความลึก ลม และอุณหภูมิน้ำ

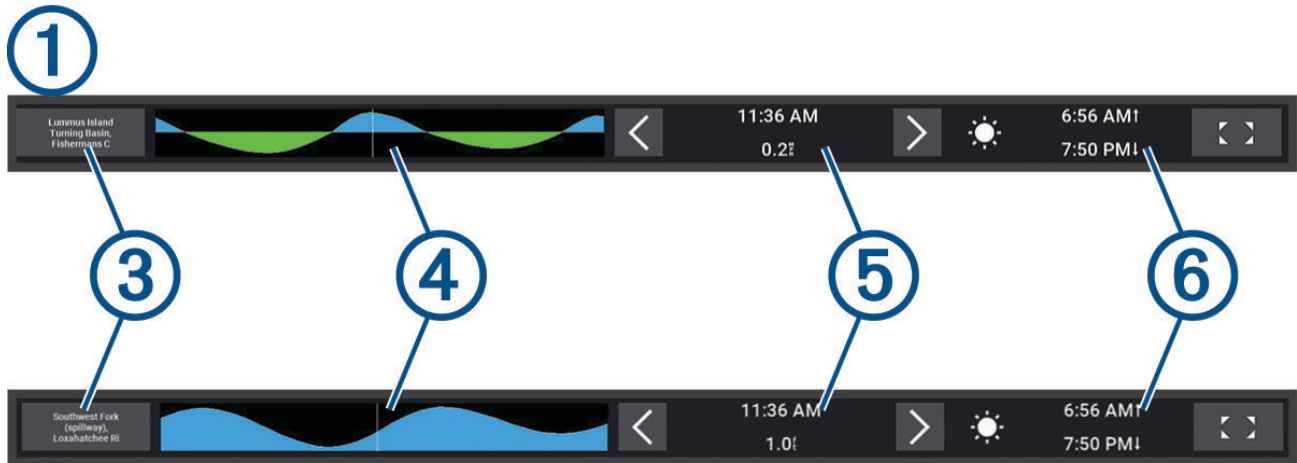
1 เลือกกราฟในหน้า คอมโบ แล้วเลือก MENU

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าสเกลเวลาที่ใช้ เลือก **ช่วงเวลา** การตั้งค่าเริ่มต้นคือ 10 นาที การเพิ่มสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณดูรูปแบบข้อมูลตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมาได้ยาวนานยิ่งขึ้น การลดสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณดูรายละเอียดเพิ่มเติมตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมาไม่นานได้
- ในการตั้งค่าสเกลของกราฟ เลือก **ขนาด** การเพิ่มสเกลช่วยให้คุณดูรูปแบบข้อมูลในค่าที่อ่านได้มากขึ้น การลดสเกลช่วยให้คุณดูรายละเอียดเพิ่มเติมในรูปแบบข้อมูลได้มากขึ้น

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

โอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ



①	แถบโอเวอร์เลย์สถานีระดับน้ำ
②	แถบโอเวอร์เลย์สถานีกระแสน้ำ
③	ชื่อของสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำที่เลือก เลือกเพื่อเปลี่ยนเป็นสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำอื่น
④	กราฟสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำ
⑤	เวลาปัจจุบัน ระบุบนกราฟสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำเป็นเส้นสีขาว คุณสามารถเลือก < และ > เพื่อปรับเวลาบนกราฟสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำ
⑥	เวลาพระอาทิตย์ขึ้นและพระอาทิตย์ตกปัจจุบัน
◀ ▶	เลือกเพื่อเปิดหน้าข้อมูลสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำ

การเพิ่มโอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก **MENU** > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 2 เลือก แถบบนสุด, แถบล่างสุด, แถบซ้าย หรือ แถบขวา
- 3 เลือก น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ

ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมิใช่เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระเบิดระวางต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความสูงของระดับน้ำ และเวลาที่จะเกิดระดับน้ำขึ้นและลงครั้งถัดไป ตามค่าเริ่มต้น แถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง บนชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลระดับน้ำสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำวันที่ปัจจุบัน ชั่วโมงก่อน ที่คลัสต์

จากแถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง ให้เลือก 

ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมิใช่เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระเบิดระวางต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: ข้อมูลสถานีกระแสน้ำมิใช่ใช้งานร่วมกับแผนที่โดยละเอียดบางแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีกระแสน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความเร็วกระแสน้ำ และระดับของกระแสน้ำ ตามค่าเริ่มต้น แถบไอเวอร์เลย์ กระแสน้ำ บนชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลกระแสน้ำสำหรับสถานีกระแสน้ำที่ดูครั้งล่าสุด และข้อมูลสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน (*ไอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 52)

จากแถบไอเวอร์เลย์ กระแสน้ำ ให้เลือก 

ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับพระอาทิตย์ขึ้น พระอาทิตย์ตกดิน พระจันทร์ขึ้น พระจันทร์ตกดิน ข้างขึ้นข้างแรม และตำแหน่งการดูท้องฟ้าที่ใกล้เคียงของพระอาทิตย์และพระจันทร์ กึ่งกลางของหน้าจอแสดงถึงท้องฟ้าเหนือศีรษะ และวงแหวนรอบนอกสุดแสดงถึงเส้นขอบฟ้า ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์แสดงข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้าสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

จากแถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ ให้เลือก  จากนั้นเลือก ท้องฟ้า

การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน

- 1 จากแถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ ให้เลือก 
- 2 ในการดูข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า ให้เลือก ท้องฟ้า
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดูข้อมูลสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน ให้เลือก **เปลี่ยนวันที่** และใส่วันเดือนปี
 - ในการดูข้อมูลสำหรับวันนี้ ให้เลือก **วันที่และเวลาปัจจุบัน**
 - หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันถัดไป**
 - หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันก่อนหน้า**

การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานีกระแสน้ำ

- 1 จากแถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ ให้เลือก 
- 2 เลือก สถานีใกล้เคียง
- 3 เลือกสถานี

การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือนำทาง

- 1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือกสถานีระดับน้ำหรือไอคอนสถานีปัจจุบัน
- 2 เลือกชื่อของสถานี

การกำหนดค่าอุปกรณ์

การตั้งค่าระบบ

เลือก  > ระบบ

เสียงและการแสดงผล: ปรับการตั้งค่าการแสดงผลและการตั้งค่าเสียง (หากมี)

การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม GPS และการตั้งค่า

ข้อมูลระบบ: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์ในเครือข่ายและเวอร์ชันซอฟต์แวร์

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: ควบคุมอุปกรณ์ที่ต้องการให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟฟ้า

ปิดอัตโนมัติ: ปิดระบบโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก

เครื่องจำลอง: เปิดหรือปิดเครื่องจำลอง และช่วยให้คุณสามารถตั้งเวลา วันที่ ความเร็ว และตำแหน่งจำลอง

การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล

เลือก  > ระบบ > เสียงและการแสดงผล

สัญญาณเตือน: เปิดและปิดเสียงที่ตั้งสำหรับการเตือนและการเลือก

Backlight: ตั้งค่าความสว่างของไฟหน้าจอ คุณสามารถเลือกตัวเลือก Auto เพื่อปรับความสว่างของไฟหน้าจอโดยอัตโนมัติตามแสงภายนอกได้

โหมดสี: ตั้งค่าให้อุปกรณ์แสดงสีกลางวันหรือกลางคืน คุณสามารถเลือกตัวเลือก Auto เพื่อให้อุปกรณ์ตั้งค่าสีกลางวันหรือกลางคืนโดยอัตโนมัติตามเวลาของวัน

ภาพเปิดเครื่อง: ตั้งค่าภาพที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

แผนผังเปิดเครื่อง: ตั้งค่าเลย์เอาต์ที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม (GPS)

เลือก  > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม

แหล่ง: ช่วยให้คุณเลือกแหล่งข้อมูลที่ต้องการสำหรับข้อมูล GPS

ตัวกรองความเร็ว: ค่าเฉลี่ยความเร็วเรือของคุณในช่วงเวลาสั้นๆ สำหรับค่าความเร็วที่ราบรื่นขึ้น

WAAS/EGNOS: เปิดหรือปิดข้อมูล WAAS (ในอเมริกาเหนือ) หรือข้อมูล EGNOS (ในยุโรป) สามารถทำให้ข้อมูลตำแหน่ง GPS ที่แม่นยำมากกว่า เมื่อใช้ข้อมูล WAAS หรือ EGNOS อุปกรณ์อาจใช้เวลาในการรับสัญญาณดาวเทียมนานขึ้น

โหมดการจัดตำแหน่ง > GPS เท่านั้น: ที่มา GPS ใช้เฉพาะดาวเทียม GPS สำหรับข้อมูลตำแหน่ง

โหมดการจัดตำแหน่ง > GPS และ GLONASS: ที่มา GPS ใช้ทั้งดาวเทียม GPS และ GLONASS (ระบบดาวเทียมรัสเซีย) สำหรับข้อมูลตำแหน่ง เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดี สามารถใช้ข้อมูล GLONASS ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

โหมดการจัดตำแหน่ง > Multi-Constellation: ที่มา GPS ใช้ข้อมูล GPS จากระบบดาวเทียมที่มีอยู่ทั้งหมดสำหรับข้อมูลตำแหน่ง

โหมดการจัดตำแหน่ง > Multi-Constellation และ Multi-Frequency: ที่มา GPS ใช้ข้อมูล GPS จากระบบดาวเทียมที่มีอยู่ทั้งหมด รวมถึงใช้ทั้งความถี่ L1 และ L5 สำหรับข้อมูลตำแหน่ง

การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ

คุณสามารถดูเวอร์ชันซอฟต์แวร์ เวอร์ชันเฟิร์มแวร์ ข้อมูลแผนที่เพิ่มเติมทั้งหมด (หากมี) และหมายเลข ID เครื่อง คุณอาจต้องใช้ข้อมูลนี้เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ระบบ หรือซื้อข้อมูลแผนที่เพิ่มเติม

เลือก  > ระบบ > ข้อมูลระบบ > ข้อมูลซอฟต์แวร์

การดูล็อกกิจกรรม

ล็อกกิจกรรมจะแสดงรายการกิจกรรมของระบบ

1 เลือก  > ระบบ > ข้อมูลระบบ > บันทึกเหตุการณ์

2 หากจำเป็น ให้เลือกกิจกรรมในรายการ และเลือก **ตรวจสอบ** เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับกิจกรรม

การจัดเรียงและคัดกรองกิจกรรม

1 จาก **บันทึกเหตุการณ์** ให้เลือก **เรียงตาม**

2 เลือกตัวเลือกเพื่อจัดเรียงหรือคัดกรองบันทึกกิจกรรม

การบันทึกกิจกรรมไปที่การ์ดหน่วยความจำ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 จาก บันทึกเหตุการณ์ ให้เลือก บันทึกไปที่การ์ด

การล้างกิจกรรมทั้งหมดจากบันทึกกิจกรรม

จาก บันทึกเหตุการณ์ ให้เลือก ลบบันทึกเหตุการณ์

การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด

ฉลากสำหรับอุปกรณ์นี้มาพร้อมกับอุปกรณ์ในแบบอิเล็กทรอนิกส์ ฉลากอิเล็กทรอนิกส์จะให้ข้อมูลของข้อกำหนด เช่น หมายเลขประจำตัวเครื่องที่จัดหาโดย FCC หรือเครื่องหมายที่เป็นไปตามภูมิภาค รวมทั้งผลิตภัณฑ์ที่ใช้ได้และข้อมูลการให้อนุญาต ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

- 1 เลือก 
- 2 เลือก ระบบ
- 3 เลือก ข้อมูลข้อกำหนด

การตั้งค่าการกำหนดค่า

เลือก  > การกำหนดค่า

หน่วยวัด: ตั้งค่าหน่วยวัด

ภาษา: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

การนำทาง: ตั้งค่าการกำหนดลักษณะการนำทาง

แผนผังเป็นพิมพ์: จัดเรียงปุ่มบนเป็นพิมพ์บนหน้าจอ

จับภาพหน้าจอ: ทำให้อุปกรณ์สามารถบันทึกภาพของหน้าจอได้

การตั้งค่าหน่วยวัด

เลือก  > การกำหนดค่า > หน่วยวัด

หน่วยระบบ: ตั้งค่ารูปแบบหน่วยสำหรับอุปกรณ์ ตัวอย่างเช่น กำหนดเอง > ความลึก > ฟาทอม เปลี่ยนรูปแบบหน่วยสำหรับความลึกเป็นฟาทอม

ความแปรปรวน: ตั้งค่ามุมป้ายเบนแม่เหล็กโลก มุมระหว่างทิศเหนือของเข็มทิศและทิศเหนือจริง สำหรับตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

อ้างอิงทิศเหนือ: ตั้งค่าการอ้างอิงทิศทางที่ใช้ในการคำนวณข้อมูลทิศทางหน้า จริง ตั้งค่าทิศเหนือทางภูมิศาสตร์เป็นการอ้างอิงทิศเหนือ Grid ตั้งค่าทิศเหนือกริดเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ (000°) แม่เหล็ก ตั้งค่าทิศเหนือแม่เหล็กเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ

รูปแบบตำแหน่ง: ตั้งค่ารูปแบบตำแหน่งที่การอ่านตำแหน่งที่ระบุจะปรากฏ อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุรูปแบบตำแหน่งอื่น

ตัวเลขสถิติบนแผนที่: ตั้งค่าระบบพิกัดที่แผนที่ถูกวางโครงสร้าง อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุข้อมูลแผนที่อื่น

เวลา: ตั้งค่ารูปแบบเวลา โซนเวลา และเวลา Daylight Saving

การตั้งค่าการนำทาง

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง

ป้ายเส้นทาง: ตั้งค่าประเภทเลเบลที่แสดงพร้อมกับการเลี้ยวในเส้นทางบนแผนที่

เปลี่ยนการเลี้ยว: ปรับวิธีที่ซาร์ดพล็อตเตอร์เปลี่ยนการเลี้ยว เทียว หรือเส้นทาง คุณสามารถตั้งค่าการเปลี่ยนให้ยึดตามเวลาหรือระยะทางก่อนการเลี้ยวได้ คุณสามารถเพิ่มค่าของเวลาหรือระยะทางเพื่อช่วยปรับปรุงความแม่นยำของระบบอัตโนมัติไหลอดเมื่อนำทางตามเส้นทางหรือเส้นทางแนะนำอัตโนมัติที่มีการเลี้ยวถี่ๆ หลายครั้งหรือมีความเร็วสูง สำหรับเส้นทางที่เป็นเส้นตรงมากกว่าหรือมีความเร็วต่ำกว่า การลดค่านี้สามารถปรับปรุงความแม่นยำของระบบอัตโนมัติไหลอดได้

แหล่งความเร็ว: ตั้งค่าแหล่งข้อมูลสำหรับการอ่านความเร็ว

นำทางอัตโนมัติ: ตั้งค่าการวัดสำหรับ ความลึกที่ต้องการ ระยะห่างแนวตั้ง และระยะห่างแนวชายฝั่ง เมื่อคุณใช้งานแผนที่ระดับพรีเมียมบางแผนที่

เริ่มต้นเส้นทาง: เลือกจุดเริ่มต้นสำหรับการนำทางเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

⚠ ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ หากส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าการตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ หรือต่ำกว่า ระยะห่างแนวตั้ง ส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะปรากฏเป็นเส้นทึบสีส้มหรือเส้นลายทางสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ จะปรากฏเป็นเส้นลายทางสีเหลืองและสีเทาในเวอร์ชันก่อนหน้า เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้นมา (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 26)

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ได้

เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถเล่นผ่านได้อย่างปลอดภัย

หมายเหตุ: ค่าความลึกต่ำสุดของแผนที่แบบพรีเมียม (ที่ผลิตก่อนปี 2016) คือ 3 ฟุต หากคุณใส่ค่าที่น้อยกว่า 3 ฟุต แผนที่จะใช้ความลึกที่ 3 ฟุตเท่านั้นสำหรับการคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

ระยะห่างแนวตั้ง: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอดผ่านได้อย่างปลอดภัย

ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทางอาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทางถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การแนะนำอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง*, หน้า 34)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

- 1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ
- 2 เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ
- 3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทาง ไปมาก่อนหน้านั้นแล้ว
- 4 เลือก **นำทางไปยัง** > นำทางอัตโนมัติ
- 5 ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้นทาง **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
- 6 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นทางเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **MENU** > **ตัวเลือกการนำทาง** > **หยุดการนำทาง** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นทางแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้
 - หากเลี้ยวของเส้นทางกว้างเกินไป ให้เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้
- 7 ในกรณีที่เลือก **ใกล้** หรือ **ไกล** ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้นทาง **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในแนวนอนให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 8 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นทางเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **MENU** > **ตัวเลือกการนำทาง** > **หยุดการนำทาง** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นทางอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > **ใกล้ที่สุด**
 - หากเลี้ยวของเส้นทางกว้างเกินไป ให้เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > **ใกล้ที่สุด**

- 9 ในกรณีที่เลือก **ใกล้ที่สุด** หรือ **ไกลที่สุด** ในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
- เส้นทาง **นำทางอัตโนมัติ** จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ไกลที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะ ไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น **นำทางอัตโนมัติ** ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้ชุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้นเคยกับการทำงานของการตั้งค่า **ระยะห่างแนวชายฝั่ง**

การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร

การดูอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ

คุณสามารถดูรายการอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อบนเรือ รวมถึงชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อุปกรณ์เชื่อมต่อหรือจับคู่อยู่

1 เลือก  > **การสื่อสาร**

2 เลือก **เครือข่าย**

3 เลือก **บัญชีรายชื่ออุปกรณ์**

รายชื่ออุปกรณ์เครือข่ายจะปรากฏขึ้น หากอุปกรณ์เชื่อมต่อหรือจับคู่อยู่กับชาร์ตพล็อตเตอร์เฉพาะ ชื่อของชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงพร้อมกับชื่อของอุปกรณ์

การตั้งค่าการเตือน

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (**การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล**, หน้า 54) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

การเตือนการนำทาง

เลือก  > **การเตือน** > **การนำทาง**

เวลาถึง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณอยู่ภายในระยะทางหรือเวลาที่ระบุจากการเลี้ยวหรือปลายทาง

การลากสมอ: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกระยะการลอยที่ระบุเมื่อทอดสมอ

คำเตือน

การเตือนการลากสมอคือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นหรือการชนในทุกกรณี คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการดำเนินการอย่างปลอดภัยและระมัดระวังเรือของคุณ โดยยังคงตระหนักถึงสภาพล้อมของคุณและใช้วิจารณญาณอย่างปลอดภัยบนผืนน้ำตลอดเวลา

ออกนอกเส้นทาง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกเส้นทางตามระยะทางที่ระบุ

การเตือนขอบเขต: ปิดใช้งานและเปิดใช้งานการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด

การตั้งค่าการเตือนการลากสมอ

คุณสามารถตั้งเสียงเตือนได้หากคุณออกนอกรัศมีที่อนุญาตซึ่งคุณตั้งไว้เมื่อกำหนดค่าการเตือน

คำเตือน

การเตือนการลากสมอคือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นหรือการชนในทุกกรณี คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการดำเนินการอย่างปลอดภัยและระมัดระวังเรือของคุณ โดยยังคงตระหนักถึงสภาพล้อมของคุณและใช้วิจารณญาณอย่างปลอดภัยบนผืนน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (**การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล**, หน้า 54) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

1 เลือก  > **การเตือน** > **การนำทาง** > **การลากสมอ**

2 เลือก **เตือน** เพื่อเปิดการเตือน

3 เลือก **กำหนดรัศมี** และเลือกระยะทางบนแผนที่เดินเรือ

4 เลือก **BACK**

การเตือนระบบ

เลือก  > ระบบ > การเตือน

แรงดันไฟฟ้าเครื่อง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อแบตเตอรี่มีความดันไฟฟ้าต่ำตามที่ระบุ

ความแม่นยำ GPS: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความแม่นยำของตำแหน่ง GPS อยู่นอกค่าที่ผู้ใช้กำหนด

เสียงเตือนไซนาร์

คำเตือน

คุณสมบัติสัญญาณเตือนไซนาร์คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกิดขึ้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 54*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวไซนาร์บางรุ่น

จากมุมมองไซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **MENU > การตั้งค่าไซนาร์ > การเตือน**

คุณยังสามารถเปิดเสียงเตือนไซนาร์ได้โดยเลือก  > การเตือน > ไซนาร์

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

อุณหภูมิน้ำ: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวไซนาร์แจ้งอุณหภูมิที่ 2°F (1.1°C) ที่สูงหรือต่ำกว่าอุณหภูมิที่ระบุ

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวไซนาร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระยาศลิกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและจากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าเรือของคุณ

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก  > เรือของคุณ

หัวไซนาร์: แสดงหัวไซนาร์ทั้งหมดบนเครือข่าย อนุญาตให้คุณเปลี่ยนหัวไซนาร์ และให้คุณดูข้อมูลการวินิจฉัย (*การเลือกชนิดของหัวไซนาร์, หน้า 42*)

ค่าชดเชยอุณหภูมิ: ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าชดเชย เพื่อชดเชยการอ่านอุณหภูมิของน้ำจากเซนเซอร์อุณหภูมิที่เชื่อมต่อหรือหัวไซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ (*การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิ, หน้า 59*)

หมายเลข ID ตัวเรือ: ช่วยให้คุณสามารถป้อนหมายเลขประจำตัวเรือ (HIN) โดย HIN จะติดอยู่กับด้านกราบขวาของท้ายเรือสวบนหรือได้ส่วนปลายอาจติดไว้ถาวรที่ด้านบนของท้ายเรือหรือท้ายเรือด้านนอก

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

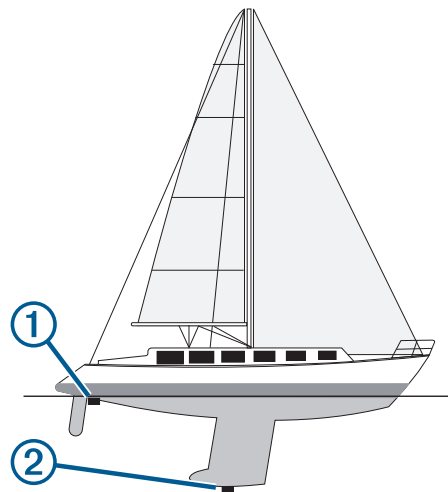
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซนาร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซนาร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซนาร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ ① หรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะห่างจากตำแหน่งหัวโซนาร์ถึงท้องเรือของเรือ ป้อนค่านี้เป็นตัวเลขที่เป็นบวก
- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งอยู่ที่ด้านล่างของคิล ② และคุณต้องการทราบความลึกจริงของน้ำ ให้วัดระยะทางจากหัวโซนาร์ไปยังเส้นน้ำ ป้อนค่านี้เป็นจำนวนลบ



2 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก  > เรือของฉัน > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

3 เลือก หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ

4 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิ

ค่าชดเชยอุณหภูมิจะชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิจากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิ หรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้

1 วัดอุณหภูมิโดยใช้เซนเซอร์วัดอุณหภูมิหรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย

2 วัดอุณหภูมิโดยใช้เซนเซอร์วัดอุณหภูมิหรือเครื่องวัดอุณหภูมิชนิดอื่นที่มีความแม่นยำ

3 ลบอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1 ออกจากอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 2

ค่านี้คือค่าชดเชยอุณหภูมิ ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนบวก หากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าเย็นกว่าที่เป็นจริง ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนลบ หากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าอุ่นกว่าที่เป็นจริง

4 เลือก > เรือของฉัน > ค่าชดเชยอุณหภูมิ

5 ป้อนค่าชดเชยอุณหภูมิที่คำนวณได้ในขั้นตอนที่ 3

การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ส่งผลกับอุปกรณ์บนเครือข่ายทั้งหมด

1 เลือก  > ระบบ > ข้อมูลระบบ > รีเซ็ต

2 เลือกตัวเลือก:

- เพื่อรีเซ็ตการตั้งค่าเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้เลือก **รีเซ็ตการตั้งค่าเริ่มต้น** การตั้งค่านี้จะเรียกคืนการกำหนดค่าเริ่มต้น แต่จะไม่ลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกไว้ แผนที่ หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- เพื่อล้างข้อมูลที่บันทึกไว้ เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง ให้เลือก **ลบข้อมูลผู้ใช้** การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- ในการล้างข้อมูลที่บันทึกไว้และรีเซ็ตการตั้งค่าอุปกรณ์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้ยกเลิกการเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์จาก Garmin Marine Network และเลือก **ลบข้อมูลและรีเซ็ตการตั้งค่า** การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้

คำเตือน

คุณสมบัตินี้ช่วยให้คุณอิมพอร์ตข้อมูลจากอุปกรณ์อื่นที่อาจถูกสร้างขึ้นโดยบุคคลที่สาม Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการณ์ของข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การเชื่อถือหรือใช้งานบริการดังกล่าวถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ระหว่างอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ แทรกที่บันทึกไว้ เส้นทาง และขอบเขต

- คุณสามารถแบ่งปันและจัดการข้อมูลผู้ใช้ระหว่างอุปกรณ์ต่างๆ ได้โดยใช้การดัดหน่วยความจำ การดัดหน่วยความจำที่คุณใช้จะต้องมีฟอร์แมตเป็นประเภทไฟล์ที่รองรับโดยอุปกรณ์ทั้งหมดที่คุณต้องการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ ตัวอย่างเช่น หากคุณมีอุปกรณ์เครื่องหนึ่งที่รองรับเฉพาะฟอร์แมตการ์ด FAT32 และอุปกรณ์อีกเครื่องหนึ่งที่รองรับฟอร์แมตการ์ด exFat คุณควรใช้การ์ดที่ฟอร์แมตเป็น FAT32 เพื่อให้อุปกรณ์ทั้งสองสามารถอ่านได้ ([การใส่การ์ดหน่วยความจำ, หน้า 4](#))

การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเว็พพอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม

คุณสามารถอิมพอร์ตและเอ็กซพอร์ตเว็พพอยท์และเส้นทางจากอุปกรณ์ของบุคคลที่สาม

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด

2 เลือก  > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > ประเภทไฟล์

3 เลือก GPX

ในการถ่ายโอนข้อมูลด้วยอุปกรณ์ Garmin อีกครั้ง ให้เลือกประเภทไฟล์ ADM

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการดัดหน่วยความจำ

คุณสามารถโอนย้ายข้อมูลผู้ใช้จากการดัดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายจากอุปกรณ์อื่นๆ

1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด

2 เลือก  > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล

3 เลือกที่จะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น

4 เลือกตัวเลือก:

- ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการดัดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และรวมกับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **รวมข้อมูลจากการคัดลอกเครื่อง**
- ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการดัดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และเขียนทับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **แทนที่ข้อมูลจากการคัดลอกเครื่อง**

5 เลือกชื่อไฟล์

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดบนอุปกรณ์ลงในการ์ดหน่วยความจำเพื่อถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์อื่น

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก  > **จัดการข้อมูลผู้ใช้** > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกทั้งหมดลงในการ์ด
- 3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างไฟล์ใหม่ ให้เลือก **เพิ่มไฟล์ใหม่** และป้อนชื่อ
 - ในการเพิ่มข้อมูลลงในไฟล์ที่มีอยู่ ให้เลือกไฟล์จากรายการ และเลือก **บันทึกไปที่การ์ด**

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากพื้นที่ที่ระบุไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลผู้ใช้จากพื้นที่ที่ระบุไปยังการ์ดหน่วยความจำเพื่อถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์อื่น

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก  > **จัดการข้อมูลผู้ใช้** > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกพื้นที่ลงในการ์ด
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - หากก่อนหน้านี้คุณได้กำหนดขอบเขตของพื้นที่ที่มีข้อมูลผู้ใช้ที่คุณต้องการถ่ายโอน ให้เลือกชื่อของพื้นที่แล้วเลือก **เลือกพื้นที่**
 - หากคุณต้องการกำหนดพื้นที่ใหม่ที่มีข้อมูลผู้ใช้ที่จะถ่ายโอน ให้เลือก **พื้นที่ใหม่** และทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อกำหนดพื้นที่
- 4 เลือก **บันทึกพื้นที่ลงในการ์ด**
- 5 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 6 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างไฟล์ใหม่ ให้เลือก **เพิ่มไฟล์ใหม่** และป้อนชื่อ
 - ในการเพิ่มข้อมูลลงในไฟล์ที่มีอยู่ ให้เลือกไฟล์จากรายการ และเลือก **บันทึกไปที่การ์ด**

การอัปเดตแผนที่ในตัวด้วยการ์ดหน่วยความจำและ Garmin Express

คุณสามารถอัปเดตแผนที่ในตัวโดยใช้แอปพลิเคชันคอมพิวเตอร์ Garmin Express และการ์ดหน่วยความจำ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของคอมพิวเตอร์ (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 2 เปิดแอปพลิเคชัน Garmin Express
หากคุณไม่มีแอปพลิเคชัน Garmin Express ติดตั้งอยู่ในคอมพิวเตอร์ของคุณ คุณสามารถดาวน์โหลดได้จาก garmin.com/express
- 3 หากจำเป็น ให้ลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ (*การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express*, หน้า 64)
- 4 คลิก **เรือ** > **ดูรายละเอียด**
- 5 คลิก **ดาวน์โหลด** ใกล้กับแผนที่เพื่ออัปเดต
- 6 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อดาวน์โหลดให้เสร็จสมบูรณ์
- 7 รอขณะที่ดาวน์โหลดการอัปเดต
อัปเดตอาจใช้เวลานาน
- 8 หลังจากดาวน์โหลดเสร็จสมบูรณ์ ให้ถอดการ์ดออกจากคอมพิวเตอร์
- 9 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนเครื่องอ่านการ์ด (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 10 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก  > **ระบบ** > **ข้อมูลระบบ** > **อัปเดตแผนที่ที่ติดตั้งในตัว**
แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะปรากฏขึ้นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์

- 1 เลียบการตั้งค่าหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก  > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกไปที่การ์ด
- 3 เลือกชื่อไฟล์จากรายการ หรือเลือก เพิ่มไฟล์ใหม่
- 4 เลือก บันทึกไปที่การ์ด
- 5 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
- 6 เปิดโฟลเดอร์ Garmin\UserData บนการ์ดหน่วยความจำ
- 7 คัดลอกไฟล์สำรองบนการ์ด และวางลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลียบการตั้งค่าหน่วยความจำลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 คัดลอกไฟล์สำรองจากคอมพิวเตอร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำในโฟลเดอร์ที่ชื่อ Garmin\UserData
- 3 เลียบการตั้งค่าหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 4 เลือก  > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > แทนที่ข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง

การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำเป็นเครื่องมือการแก้ไขปัญหา ตัวแทนฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์อาจขอให้คุณใช้ข้อมูลนี้เพื่อตั้งข้อมูลเกี่ยวกับเรือขาย

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก  > ระบบ > ข้อมูลระบบ > อุปกรณ์ Garmin > บันทึกไปที่การ์ด
- 3 เลือกว่าจะบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

ภาคผนวก

การดูแลรักษาอุปกรณ์

ข้อสังเกต

ห้ามใช้วัตถุมีคมในการทำความสะอาดอุปกรณ์

หลีกเลี่ยงสารเคมีทำความสะอาด สารทำละลาย และยาฆ่าแมลงที่อาจทำให้ส่วนประกอบและผิวที่เป็นพลาสติกเสียหาย

ล้างอุปกรณ์ด้วยน้ำสะอาดหลังจากสัมผัสคลอรีน น้ำเกลือ ครีมกันแดด เครื่องสำอาง แอลกอฮอล์ หรือสารเคมีที่รุนแรงอื่น ๆ การสัมผัสกับสารเหล่านี้เป็นเวลานานอาจทำให้ตัวเครื่องเสียหายได้

อย่าใช้วัตถุที่แข็งหรือมีปลายแหลมในการใช้งานหน้าจอสัมผัส มิฉะนั้นอาจเกิดความเสียหายได้

การทำความสะอาดหน้าจอ

ข้อสังเกต

สารทำความสะอาดที่มีแอมโมเนียจะเป็นอันตรายต่อสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อน

อุปกรณ์มีการเคลือบด้วยสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนชนิดพิเศษที่มีความไวสูงต่อขี้น้ำ และสารทำความสะอาดที่มีฤทธิ์กัดกร่อน

- 1 ใช้สารทำความสะอาดเลนส์แว่นตาที่ระบุว่าเป็นปลอดภัยสำหรับสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนร่วมกับผ้า
- 2 เช็ดหน้าจอเบาๆ ด้วยผ้านุ่มที่สะอาดและไม่ใช่ขน

ActiveCaptain และ Garmin Express

แอป ActiveCaptain และ Garmin Express ช่วยคุณจัดการชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin และอุปกรณ์อื่นๆ ของคุณ

ActiveCaptain: แอปมือถือ ActiveCaptain ให้การเชื่อมต่อที่ใช้งานง่ายระหว่างอุปกรณ์มือถือที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin, แผนภูมิ และชุมชน Garmin QuickdrawContours ([แอป/ActiveCaptain®](#), หน้า 8) แอปให้การเข้าถึงไปยังแผนที่ของคุณแบบไม่มีจำกัด และให้วิธีการดาวน์โหลดแผนที่ใหม่อย่างรวดเร็วโดยใช้คุณสมบัติ OneChart™ ให้ลิงค์เพื่อรับการแจ้งเตือนบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ และให้การเข้าถึงชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ คุณยังสามารถใช้แอปเพื่อวางแผนการเดินทางของคุณและซิงค์ข้อมูลผู้ใช้ แอปจะตรวจสอบอุปกรณ์ของคุณเพื่อหาการอัปเดตที่มี และแจ้งให้คุณทราบเมื่อมีการอัปเดต

Garmin Express: แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการกำหนดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและอัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์และแผนที่ Garmin ([แอป/ผลิตภัณฑ์ Garmin Express](#), หน้า 63) คุณควรใช้แอป Garmin Express สำหรับการถ่ายโอนข้อมูลที่เร็วขึ้นของการดาวน์โหลดและการอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ และเพื่อหลีกเลี่ยงค่าบริการข้อมูลที่อาจเกิดขึ้นกับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

ฟังก์ชัน	แอปมือถือ ActiveCaptain	แอปเดสก์ท็อป Garmin Express
ลงทะเบียนอุปกรณ์ Garmin Marine ใหม่ของคุณ	ใช่	ใช่
อัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณ	ใช่	ใช่
อัปเดตแผนที่ Garmin ของคุณ	ใช่	ใช่
ดาวน์โหลดแผนที่ Garmin ใหม่	ใช่	ใช่
เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw Contours เพื่อดาวน์โหลดและแบ่งปันเส้น-ความลึกให้กับผู้อื่น	ใช่	ไม่
ซิงค์อุปกรณ์มือถือกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณ	ใช่	ไม่
เข้าถึงชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ	ใช่	ไม่

แอปพลิเคชัน Garmin Express

แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการกำหนดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์และแผนที่ Garmin และลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ เราขอแนะนำสำหรับการดาวน์โหลดและอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ เพื่อการถ่ายโอนข้อมูลที่รวดเร็วขึ้นและเพื่อหลีกเลี่ยงค่าใช้จ่ายด้านข้อมูลสำหรับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์

คุณสามารถติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ Windows® หรือ Mac® ได้

- 1 ไปที่ garmin.com/express
- 2 เลือก ดาวน์โหลดสำหรับ Windows หรือ ดาวน์โหลดสำหรับ Mac
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express

หมายเหตุ: คุณควรใช้แอป ActiveCaptain และอุปกรณ์มือถือเพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ (*เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain*, หน้า 9)

คุณสามารถช่วยเราในการสนับสนุนคุณได้ดียิ่งขึ้น โดยกรอกการลงทะเบียนแบบออนไลน์วันนี้ โปรดเก็บใบเสร็จการซื้อขายตัวจริงหรือสำเนาไว้ในที่ปลอดภัย

- 1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 63)
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของชาร์ตฟลิตเตอร์ (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 3 รอสักครู่
ชาร์ตฟลิตเตอร์จะเปิดหน้าการจัดการการ์ดและสร้างไฟล์ชื่อ GarminDevice.xml ในโฟลเดอร์ Garmin บนการ์ดหน่วยความจำ
- 4 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากอุปกรณ์
- 5 เปิดแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ของคุณ
- 6 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 7 หากจำเป็น ให้เลือก **เริ่มต้น ใช้งาน**
- 8 หากจำเป็น ขณะที่แอปทำการค้นหา ให้เลือก **ลงชื่อเข้าใช้** ถัดจาก **มีแผนที่เดินเรือหรืออุปกรณ์?** ใกล้เคียงด้านล่างของหน้าจอ
- 9 สร้างหรือลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin ของคุณ
- 10 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อตั้งค่าเรือของคุณ
- 11 เลือก **+** > **เพิ่ม**
แอปฟลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาการ์ดหน่วยความจำสำหรับข้อมูลอุปกรณ์
- 12 เลือก **เพิ่มอุปกรณ์** เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์
เมื่อการลงทะเบียนเสร็จสมบูรณ์ แอปฟลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาแผนที่และการอัปเดตแผนที่ที่เพิ่มสำหรับอุปกรณ์ของคุณ
เมื่อคุณเพิ่มอุปกรณ์ในเครือข่ายชาร์ตฟลิตเตอร์ ให้ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ใหม่โดยใช้แอป Garmin Express

การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express

ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 34.00 อุปกรณ์นี้รองรับการดาวน์โหลดหน่วยความจำ microSD สูงสุด 1 TB ซึ่งฟอร์แมตเป็น exFAT ด้วยคลาสความเร็ว 10 ขึ้นไป

การดาวน์โหลดการอัปเดตแผนที่อาจใช้เวลาสูงสุดสองถึงสามชั่วโมง

คุณควรใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตแผนที่ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอร์แมตการ์ดใหม่

- 1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 63)
- 2 เปิดแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ของคุณ
- 3 เลือกเรือและอุปกรณ์ของคุณ
- 4 หากมีการอัปเดตแผนที่ ให้เลือก **การอัปเดตแผนที่ > ดำเนินการต่อ**
- 5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 6 ใส่การ์ดหน่วยความจำชาร์ตฟลิตเตอร์ของคุณลงในคอมพิวเตอร์
- 7 เลือกไดรฟ์สำหรับการดาวน์โหลด
- 8 ตรวจสอบค่าเตือนการฟอร์แมตใหม่ จากนั้นเลือก **ตกลง**
- 9 รอขณะคัดลอกการอัปเดตแผนที่ไปยังการ์ดหน่วยความจำ

หมายเหตุ: การคัดลอกไฟล์อัปเดตลงในการ์ดอาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง

- 10 ปิดแอป Garmin Express
- 11 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์
- 12 เปิดชาร์ตฟลิตเตอร์
- 13 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
หมายเหตุ: เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป
- 14 เลือก **อัปเดตซอฟต์แวร์ > ใช่**
- 15 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตเสร็จสมบูรณ์
- 16 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตฟลิตเตอร์อีกครั้ง
- 17 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก
หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตจะไม่สมบูรณ์

การอัปเดตซอฟต์แวร์

คุณอาจจะต้องอัปเดตซอฟต์แวร์เมื่อคุณติดตั้งอุปกรณ์ใหม่ หรือเพิ่มอุปกรณ์เสริม

คุณสามารถใช้แอปมือถือ ActiveCaptain เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ ([การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป/ActiveCaptain, หน้า 9](#))

คุณยังสามารถใช้แอปเดสก์ท็อป Garmin Express เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ ([การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express, หน้า 65](#))

ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 34.00 อุปกรณ์นี้รองรับการดหน่วยความจำ microSD สูงสุด 1 TB ซึ่งฟอร์แมตเป็น exFAT ด้วยคลาสความเร็ว 10 ขึ้นไป

ก่อนที่จะอัปเดตซอฟต์แวร์ คุณควรตรวจสอบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณได้ ([การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ, หน้า 54](#)) จากนั้น คุณสามารถไปที่ garmin.com/support/software/marine.html เลือก อุปกรณ์ทั้งหมดในชุดนี้ และเปรียบเทียบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งกับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ในรายการสำหรับผลิตภัณฑ์ของคุณ

หากเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณต่ำกว่าเวอร์ชันที่แสดงในเว็บไซต์ คุณควรอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้แอปมือถือ ActiveCaptain ([การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป/ActiveCaptain, หน้า 9](#)) หรือ แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ([การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express, หน้า 65](#))

การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express

คุณสามารถตัดลอการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำโดยใช้คอมพิวเตอร์ที่มีแอป Garmin Express

ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 34.00 อุปกรณ์นี้รองรับการดหน่วยความจำ microSD สูงสุด 1 TB ซึ่งฟอร์แมตเป็น exFAT ด้วยคลาสความเร็ว 10 ขึ้นไป

การดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์อาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง

คุณควรใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตซอฟต์แวร์ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอร์แมตการ์ดใหม่

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
 - 2 ติดตั้งแอป Garmin Express ([การติดตั้งแอป/Garmin Express บนคอมพิวเตอร์, หน้า 63](#))
 - 3 เลือกเรือและอุปกรณ์ของคุณ
 - 4 เลือก **การอัปเดตซอฟต์แวร์ > ดำเนินการต่อ**
 - 5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
 - 6 เลือกไดรฟ์สำหรับการดหน่วยความจำ
 - 7 ตรวจสอบคำเตือนการฟอร์แมตใหม่ จากนั้นเลือก **ดำเนินการต่อ**
 - 8 รอขณะคัดลอการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำ
- หมายเหตุ:** การคัดลอกไฟล์อัปเดตลงในการดอาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง
- 9 ปิดแอป Garmin Express
 - 10 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์

หลังจากโหลดการอัปเดตไปยังการ์ดหน่วยความจำ ให้ติดตั้งซอฟต์แวร์บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ([การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ, หน้า 65](#))

การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ

ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ คุณจะต้องมีการดหน่วยความจำสำหรับการอัปเดตซอฟต์แวร์ก่อน หรือทำการโหลดซอฟต์แวร์ล่าสุดมาไว้บนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้แอป Garmin Express ([การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express, หน้า 65](#))

- 1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
 - 2 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- หมายเหตุ:** เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป
- 3 เลือก **ติดตั้งตอนนี้ > อัปเดตซอฟต์แวร์ > ใช่**
 - 4 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตซอฟต์แวร์เสร็จสมบูรณ์
 - 5 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้ห้การ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง
 - 6 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตซอฟต์แวร์จะไม่สมบูรณ์

การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถดูภาพที่บันทึกไว้บนการ์ดหน่วยความจำได้ คุณสามารถดูไฟล์ .jpg, .png และ .bmp

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำที่มีไฟล์ภาพลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก  > โปรแกรมดูภาพ
- 3 เลือกโฟลเดอร์ที่มีภาพ
- 4 รอให้ภาพขนาดย่อโหลดสักสองสามวินาที
- 5 เลือกภาพ
- 6 ใช้ลูกศรเพื่อเลื่อนไปตามภาพต่างๆ
- 7 หากจำเป็น ให้เลือก **MENU** > **เริ่มเล่นภาพสไลด์**

ภาพหน้าจอ

คุณสามารถจับภาพหน้าจอของหน้าจอใดๆ ที่แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นไฟล์ .png คุณสามารถถ่ายโอนภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์ของคุณได้

การจับภาพหน้าจอ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 ไปยังหน้าจอที่คุณต้องการจับภาพ
- 3 กด **HOME** ค้างไว้อย่างน้อยหกวินาที

ข้อความจะปรากฏขึ้นเพื่อยืนยันว่าจับภาพหน้าจอแล้ว รวมถึงชื่อไฟล์ที่เขียนลงในการ์ดหน่วยความจำ

การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์

- 1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 จาก Windows Explorer ให้เปิดโฟลเดอร์ Garmin\scrn บนการ์ดหน่วยความจำ
- 3 คัดลอกไฟล์ภาพจากการดและวางไฟล์ลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การแก้ไขปัญหา

อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS

หากอุปกรณ์ไม่รับสัญญาณดาวเทียม อาจมีสาเหตุสองสามข้อ หากมีการเคลื่อนย้ายอุปกรณ์เป็นระยะทางไกลตั้งแต่ครั้งสุดท้ายที่อุปกรณ์นี้ได้รับสัญญาณดาวเทียม หรือมีการปิดเครื่องเป็นเวลานานกว่าสองสามสัปดาห์หรือสองสามเดือน อุปกรณ์อาจไม่สามารถรับสัญญาณดาวเทียมได้อย่างถูกต้อง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์กำลังใช้งานซอฟต์แวร์ล่าสุด หากไม่ใช่ ให้อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์*, หน้า 65)
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์อยู่ในตำแหน่งที่เห็นท้องฟ้าชัดเจน เพื่อให้เสาอากาศสามารถรับสัญญาณ GPS ได้ หากมีการติดตั้งไว้ในห้องของเรือ อุปกรณ์นี้ควรอยู่ใกล้กับหน้าต่าง เพื่อให้สามารถรับสัญญาณ GPS ได้

อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา

อุปกรณ์ที่ปิดหรือเปิดไม่ได้อาจระบุถึงปัญหาที่เกิดกับไฟที่จ่ายเข้าอุปกรณ์ ตรวจสอบรายการเหล่านี้เพื่อทำการแก้ไขสาเหตุของปัญหาด้านพลังงานไฟฟ้า

- ตรวจสอบว่าที่มาย้ายไฟแหล่งกำเนิดพลังงานไฟฟ้า
คุณสามารถตรวจสอบได้หลายวิธี ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตรวจสอบว่าอุปกรณ์อื่นๆ ที่ได้รับพลังงานจากที่มาย้ายไฟกำลังทำงานอยู่หรือไม่
- ตรวจสอบฟิวส์ในสายไฟ
ฟิวส์ควรอยู่ในช่องใส่ที่เป็นส่วนหนึ่งของสายสีแดงของสายไฟ ตรวจสอบว่ามีกาวติดตั้งฟิวส์ที่มีขนาดเหมาะสม อ้างอิงจากบนสายไฟหรือคำแนะนำในการติดตั้งเพื่อดูขนาดฟิวส์ที่จำเป็นต้องใช้ ตรวจสอบฟิวส์เพื่อให้มั่นใจว่ายังคงเชื่อมต่อภายในฟิวส์ คุณสามารถทดสอบฟิวส์โดยใช้มัลติมิเตอร์ หากฟิวส์มีสภาพปกติ มัลติมิเตอร์จะอ่านค่าได้ 0 โอห์ม
- ตรวจสอบเพื่อให้มั่นใจว่าอุปกรณ์ได้รับไฟฟ้าอย่างน้อย 12 Vdc
ในการตรวจสอบแรงดันไฟฟ้า ให้วัดเต้ารับไฟฟ้าตัวเมียและเต้ารับสายดินของสายไฟสำหรับแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง หากแรงดันไฟฟ้าต่ำกว่า 12 Vdc อุปกรณ์จะเปิดไม่ติด
- หากอุปกรณ์ได้รับไฟเลี้ยงที่เพียงพอแล้ว แต่เปิดเครื่องไม่ได้ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin

อุปกรณ์ของฉัน ไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ต้องการ

คุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์ด้วยตนเองเพื่อถ่ายโอนและใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์เครื่องหนึ่งไปยังเครื่องถัดไปได้ หากคุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์โดยใช้พิกัดด้วยตนเอง และตำแหน่งของจุดไม่ปรากฏในที่ที่ควรมี ข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งของอุปกรณ์อาจไม่ตรงกับข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งเดิมที่ใช้ทำเครื่องหมาย เวย์พอยท์ ไว้

รูปแบบตำแหน่งคือวิธีที่ตำแหน่งของตัวรับสัญญาณ GPS ปรากฏบนหน้าจอ โดยทั่วไปแล้วจะแสดงเป็นละติจูด/ลองจิจูดในรูปแบบองศาและนาที โดยมีให้เลือกเป็นองศา นาทีและวินาที องศาเท่านั้น หรือรูปแบบตารางรูปแบบใดรูปแบบหนึ่ง

ข้อมูลแผนที่คือโมเดลทางคณิตศาสตร์ที่อธิบายให้เห็นส่วนหนึ่งของพื้นผิวโลก เส้นละติจูดและลองจิจูดบนแผนที่แบบกระดาษถูกใช้อ้างอิงกับข้อมูลแผนที่เฉพาะ

1 ดูว่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งใดที่ใช้เมื่อเวย์พอยท์เดิมถูกสร้างขึ้น

หากเวย์พอยท์เดิมถูกนำมาจากแผนที่ ควรมีคำอธิบายบนแผนที่ที่แสดงรายการข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ใช้ในการสร้างแผนที่นั้น ซึ่งส่วนใหญ่แล้วมักจะพบใกล้กับปุ่มแผนที่

2 เลือก > การกำหนดค่า > หน่วยวัด

3 เลือกการตั้งค่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ต้องการ

4 สร้างเวย์พอยท์อีกครั้ง

ข้อมูลจำเพาะ

ข้อมูลจำเพาะ

ทุกรุ่น

วัสดุ	พลาสติกโพลีคาร์บอเนต
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ³
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F)
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 9 ถึง 18 Vdc
ฟิวส์	3 A, 125 V Fast-Acting
การดหน่วยความจำ	1 ช่องการ์ด microSD ขนาดการ์ดสูงสุด 1 TB ⁴
ความละเอียดหน้าจอ	WVGA, 800 x 480 พิกเซล
ความถี่โซนาร์ ⁵	ดั้งเดิม: 50/200, 77/200, 83/200 kHz Single Channel CHIRP: จาก 40 ถึง 250 kHz Garmin ClearVü CHIRP: 260/455/800 kHz
กำลังส่งโซนาร์ (RMS) ⁶	CHIRP: 500 W Garmin ClearVü CHIRP: 500 W
ความลึกโซนาร์ ⁷	701 ม. (2,300 ฟุต) ที่ 77 kHz
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 19.7 dBm สูงสุด

รุ่น 5x

ขนาด ขาร์ตพล็อตเตอร์เท่านั้น (กว้าง x สูง x ลึก)	188 x 122 x 61.5 มม. ($7\frac{3}{8} \times 4\frac{13}{16} \times 2\frac{7}{16}$ นิ้ว)
ขนาด บนขาจุดยึดพร้อมฝาครอบบังแสง (กว้าง x สูง x ลึก)	212 x 143.3 x 100 มม. ($8\frac{3}{8} \times 5\frac{5}{8} \times 3\frac{15}{16}$ นิ้ว)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางที่ใกล้ที่สุดหลังขาร์ตพล็อตเตอร์	57 มม. ($2\frac{1}{4}$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W x H)	109 x 65.8 มม. ($4\frac{5}{16} \times 2\frac{9}{16}$ นิ้ว) แนวทแยงมุม 127.3 มม. (5 นิ้ว)
น้ำหนัก	0.5 กก. (1.1 ปอนด์)
การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด	8.4 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS)	600 mA
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	700 mA
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	7.62 มม. (3 นิ้ว)

³ อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating

⁴ ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 34.00 อุปกรณ์นี้เข้ากันได้กับการดหน่วยความจำสูงสุด 1 TB ที่ฟอร์แมตเป็น exFAT

⁵ ขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์

⁶ ขึ้นอยู่กับระดับของหัวโซนาร์และความลึก

⁷ ขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ ความเค็มของน้ำ ชนิดของพื้นใต้น้ำ และสภาพอื่นๆ ของน้ำ

รุ่น 7x

ขนาด ชาร์ตพล็อตเตอร์เท่านั้น (กว้าง x สูง x ลึก)	232 x 143.1 x 67 มม. ($9\frac{1}{8}$ x $5\frac{5}{8}$ x $2\frac{5}{8}$ นิ้ว)
ขนาด บนขาจุดยึดพร้อมฝาครอบบังแสง (กว้าง x สูง x ลึก)	243.4 x 153.9 x 105.5 มม. ($9\frac{9}{16}$ x $6\frac{1}{16}$ x $4\frac{1}{8}$ นิ้ว)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางที่ใกล้ที่สุดหลังชาร์ตพล็อตเตอร์	62.5 มม. ($2\frac{7}{16}$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W x H)	86.9 x 155.1 มม. ($3\frac{7}{16}$ x $6\frac{1}{8}$ นิ้ว) แนวทแยงมุม 177.8 มม. (7 นิ้ว)
น้ำหนัก	0.68 กก. (1.5 ปอนด์)
การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด	15 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS)	1.1 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	1.25 A
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	12.7 มม. (5 นิ้ว)

ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ

เพื่อให้ได้ขนาดภาพเปิดเครื่องที่พอดี โปรดใช้ภาพที่มีขนาดต่อไปนี้ในหน่วยพิกเซล

รุ่น	ความละเอียดหน้าจอ	ความกว้างของภาพ	ความสูงของภาพ
ECHOMAP 5X และ 7X	WVGA	680	200

